



Монтаж, наладка и эксплуатация робототехнических систем.фроб_БАК

- 1 К основным промышленным роботам относятся:
- 2 ... это автоматическая машина, стационарная или мобильная, состоящая из исполнительного устройства в виде манипулятора, имеющего несколько степеней подвижности, и перепрограммируемого устройства программного управления для выполнения двигательных и управляющих функций в производственном процессе
- 3 К промышленным роботам предъявляются следующие основные требования:
- 4 Манипулятор может перемещаться в 2 системах координат:
- 5 Совокупность РТК, связанных между собой транспортными средствами и системой управления, или нескольких единиц технологического оборудования, обслуживаемого одним или несколькими ПР для выполнения операций в принятой технологической последовательности, называется роботизированным (роботизированной):
- 6 Программа управления носит ... характер и содержит лишь алгоритм поиска объекта. Схват руки «очувствлен» за счет датчиков касания
- 7 ... управляемое устройство для выполнения двигательных функций, аналогичных функциям руки человека при перемещении объектов в пространстве, оснащенное рабочим органом, предназначенным для непосредственного выполнения технологических операций и (или) вспомогательных переходов
- 8 Манипулятор подключен к системе управления ... кабелями:
- 9 Какие действия включают в себя эксплуатацию робототехнической системы:
- 10 Какой из следующих типов роботов часто используется для выполнения сварочных операций:
- 11 Степени подвижности промышленного робота могут быть:





- 12) В настоящее время промышленные роботы используются в трех основных направлениях:
- 13) ... - это фотоэлектрические импульсные датчики для определения величины углов движения сочленений, содержащие в одном комплекте потенциометр и фотоимпульсный датчик (ФИД))
- 14) Какое применение имеет робот-манипулятор в производственных условиях:
- 15) Числом степеней подвижности промышленных роботов называют:
- 16) Приводы роботов должны обладать следующими особенностями:
- 17)являются универсальным средством автоматизации производственных процессов в условиях обширной номенклатуры и частой смены изделий. Они могут выполнять как основные, так и вспомогательные операции по обслуживанию технологического оборудования
- 18) Номинальная грузоподъемность промышленных роботов [кг] характеризуется:
- 19) Простейший промышленный робот состоит из:
- 20) Переналадка с одной операции на другую требует:
- 21) ... - это автоматически действующее устройство для выполнения вспомогательных и транспортных производственных операций
- 22) В основе управления механической руки лежит цикловая автоматика:
- 23) Работы с электроприводами:
- 24) Подвижные напольные промышленные роботы перемещаются вдоль технологического оборудования на рельсовых направляющих или на ...
- 25) Какой из следующих параметров обычно настраивается в процессе наладки робототехнической системы:
- 26) ...применяются в промышленных роботах с различной грузоподъемностью и создаются на базе электродвигателей постоянного и переменного тока, а также шаговых двигателей
- 27)обладают наибольшей технологической гибкостью и хорошо стыкуются с обслуживаемым оборудованием

