



Основы кинематики и динамики мехатронных систем.фроб_БАК(1/2)

- 1 ... - это фотоэлектрические импульсные датчики для определения величины углов движения сочленений, содержащие в одном комплекте потенциометр и фотоимпульсный датчик (ФИД). Управляющий компьютер (ПК) подключен к системе управления через последовательный канал связи.
- 2 Сколькими кабелями манипулятор промышленного робота РМ-01 подключен к системе управления?
- 3 Модель робота образуется при взаимодействии системы и «тела» робота. О каких параметрах тела робота должна при этом знать система?
- 4 Манипулятор Рима-560 – шестизвенный манипулятор, способный выполнять перемещения ... в любую точку рабочей зоны
- 5 С помощью чего соединены между собой звенья манипулятора Рима-560?
- 6 Процесс ... выполняется каждый раз после включения питания манипулятора
- 7 Что используется для контроля положения и скорости движения звеньев при управлении движениями манипулятора?
- 8 От чего обеспечивается вращение фотоимпульсного датчика (ФИД)?
- 9 Какой параметр определяют сигналы, поступающие от ФИД?
- 10 При выключении питания серводвигателей активируются встроенные в них ...
- 11 В каких системах координат может перемещаться манипулятор?
- 12 Сколько осей, пересекающихся в центре основания робота, содержит основная система координат?
- 13 Какая система координат при перемещении манипулятора остается неподвижной?
- 14 Какая система координат содержит 3 оси, пересекающиеся во фланце «кисти» робота, и при движении манипулятора движется вместе с фланцем?





- 15) ... - это положение, определяемое абсолютными угловыми величинами суставов ПР, при котором достигается максимально возможная точность и однозначно определяются позиции ПР
- 16) ... описывается 3-мя декартовыми координатами положения и 3-мя углами ориентации (X, Y, Z, α , β , γ). В отличие от абсолютной, может быть преобразована программно
- 17) Какой прибор вычисляет траекторию манипулятора PTK IntNC-800 DR и обменивается информацией с окружающей средой через периферийные устройства?
- 18) Сколько степеней подвижности имеет стандартный манипулятор IRB-140T?
- 19) С помощью чего приводятся в движение оси манипулятора IRB-140T?
- 20) Создание пространственной траектории движения системы координат сводится к фиксации в мировой системе координат пространственных точек, которые называются ... и которые обходит робот в процессе выполнения задания.
- 21) Система координат определяет плоскость или пространство относительно осей, исходящих из фиксированной точки ...
- 22) Что является базовой системой координат манипуляционных роботов, вне зависимости от способа установки?
- 23) ... - это ось, которая движется наиболее быстро по сравнению с максимальной скоростью
- 24) Сколько существует способов программирования промышленных роботов ABB?
- 25) Как называется виртуальная среда, построенная на виртуальном контроллере ABB, который является точной копией реального программного обеспечения, которое используют роботы на производстве?
- 26) При выборе пространственной конфигурации ориентиром являются стыковочные разъемы ... и ... кабелей, подходящих к манипулятору
- 27) Чем определяется время работы дозатора?
- 28) ... - это технологическая оснастка, установленная на фланце робота-манипулятора, предназначенная для нанесения анаэробных герметиков во внутренние отверстия путем распыления





- 29) Какие типы команд используются для управления технологической оснасткой манипулятора?
- 30) Способ ... реализуется с задействованием манипулятора и сводится к созданию алгоритма управления промышленным роботом путем ручного обучения всех целей траектории движения ТСП

