



Программирование в робототехнике.фроб_БАК

- 1 Стандартная декартова система координат, определенная для механического устройства сопряжения робота (поверхности фланца запястья) – это
- 2 Система, которая определяет положение вершины инструмента и пространственную ориентацию инструмента называется:
- 3 Установите соответствие между видами систем координат и их характеристиками:
- 4 Какая система используется для того, чтобы задать регистр положения и выполнить соответствующую команду регистра положения и команду компенсации положения:
- 5 К форматам движения робота относят:
- 6 Какие данные определяют положение, в которое должен перемещаться робот?
- 7 Назовите простейший режим перемещения робота в заданное положение
- 8 В каких единицах указывается скорость подачи при круговом движении?
- 9 Какие существуют режимы траекторий позиционирования?
- 10 Какими составляющими определяются данные позиционирования в декартовых координатах?
- 11 Выберите номера системы координат, указывающие на базовую систему координат
- 12 Выберите номера системы координат, указывающие на пользовательскую систему координат
- 13 Переменная, обычно используемая для хранения данных позиционирования
- 14 Регистр положения служит универсальным регистром для хранения данных
- 15 Номер положения используется для обращения к
- 16 Единица измерения, в которой указывается скорость подачи, зависит от , заданного в команде перемещения



- (17) В каких единицах указывается скорость подачи для шарнирного соединения?
- (18) Какие команды условия прямой коррекции Вы знаете?
- (19) Какие дополнительные команды перемещения вы знаете?

Самый быстрый способ связи — мессенджер (кликни по иконке, и диалог откроется)



WhatsApp



Telegram



Max

Help@disynergy.ru | +7 (924) 305-23-08