



Программное обеспечение мехатронных и робототехнических систем.фроб_БАК

- 1 Вставьте пропущенное слово. Точное предписание, определяющее вычислительный процесс, идущий от варьируемых исходных данных к искомому результату – это
- 2 Выберите два варианта ответа. К свойствам алгоритма относятся:
- 3 Выберите один вариант ответа. Способ организации обработки данных, при котором алгоритм использует сам себя в качестве вспомогательного алгоритма - это
- 4 Вставьте пропущенное слово. Способ организации обработки данных, при котором многократно повторяется некоторая последовательность действий – это
- 5 Выберите четыре варианта ответа. К системам координат относятся:
- 6 Выберите два варианта ответа. Какие режимы траекторий позиционирования существуют:
- 7 Выберите один вариант ответа. При записи алгоритма вычисления корней квадратного уравнения применяется комбинация базовых алгоритмических конструкций:
- 8 Выберите один вариант ответа. Как называется формализованный язык, на котором описываются алгоритмы решения задач:
- 9 Выберите один вариант ответа. Основное отличие процедуры от функции заключается в том, что:
- 10 Выберите один вариант ответа. В каком диапазоне используется значение для коррекции скорости:
- 11 Вставьте пропущенное словосочетание. Простейший режим перемещения робота в заданное положение – это
- 12 Выберите один вариант ответа. Как называется команда ожидания задерживающая выполнение программы на заданный период времени (в секундах):
- 13 Выберите два варианта ответа. На какие группы подразделяются сигналы ввода-вывода:
- 14 Выберите два варианта ответа. Из каких схем состоит функция палетизации:



- 15) Выберите один вариант ответа. Траектория позиционирования определяет:
- 16) Вставьте пропущенное слово. Функция упорядоченной укладки изделий путем ввода в режиме обучения нескольких характерных точек – это
- 17) Выберите три варианта ответа. К свойствам цифрового сигнала ввода-вывод относятся:
- 18) Вставьте пропущенное слово. Возможность включения или выключения двух последовательных цифровых сигналов вывода – это
- 19) Вставьте пропущенное словосочетание. Электрические сигналы, которые позволяют контроллеру взаимодействовать с роботом, рабочим органом, внешним оборудованием и другим периферийным оборудованием системы – это
- 20) Вставьте пропущенное словосочетание. Система координат, в которой все роботы в одной рабочей ячейке пользуются одной и той же исходной точкой – это