



Проектирование мехатронных и робототехнических систем.фроб_БАК

- 1 Производственные процессы в машиностроении выполняются на базе разнообразных машин технологического назначения:
- 2 ...- используется энергия людей, применяющих средства технологического оснащения.
- 3 ...— это процесс разработки и оптимизации компонентов и их взаимодействия в рамках системы, который включает в себя анализ требований, выбор материалов, создание схем и моделей, а также тестирование и верификацию.
- 4 Какой из следующих компонентов отвечает за обработку информации в робототехнической системе:
- 5 ...- применение энергии неживой природы в производственных процессах, частично управляемых людьми.
- 6 Какой из следующих компонентов отвечает за восприятие окружающей среды в робототехнической системе:
- 7 Какой из следующих компонентов не является частью мехатронной системы:
- 8 ...— это автоматизированное устройство, способное выполнять задачи с минимальным вмешательством человека, используя сенсоры, приводы и алгоритмы управления для взаимодействия с окружающей средой.
- 9 — это этап проектирования, на котором создается предварительная модель мехатронной или робототехнической системы для проверки концепции, функциональности и выявления возможных проблем до начала серийного производства.
- 10 Что такое проектирование мехатронных систем:
- 11 Что такое прототипирование в контексте проектирования мехатронных систем:
- 12 Манипулятор может перемещаться в двух системах координат:
- 13 Робот РМ-01 включает следующие основные части:
- 14 в машиностроении называют совокупность действий, необходимых для выпуска готовых изделий.





- (15) Какой метод проектирования рассматривает систему как целостный объект:
- (16) Какой из следующих элементов является ключевым в робототехнической системе:
- (17) Какой из следующих компонентов отвечает за обработку информации в робототехнической системе:
- (18) ...- прямоугольная система координат, содержащая три оси, пересекающиеся во фланце «кисти» робота.
- (19) ...— процесс создания предварительной модели робототехнической системы для тестирования и верификации концепций, функциональности и дизайна перед массовым производством.
- (20) Какой из следующих компонентов является основным для управления движением в робототехнической системе:
- (21) Какой из следующих этапов является первым в проектировании робототехнической системы:
- (22) Какой из следующих методов используется для управления движением робота:
- (23) ... процесс, в котором для управления и воздействия на предметы труда используется энергия неживой природы и не требуется труд человека.
- (24) Параметры степеней подвижности манипулятора «Puma-560»:
- (25) Какой из следующих факторов влияет на выбор материалов для робототехнической системы:
- (26) ...— устройства, которые позволяют робототехнической системе воспринимать окружающую среду, собирая данные о физических параметрах, таких как свет, температура, расстояние и движение.
- (27) Что такое алгоритм управления в контексте робототехнических систем:
- (28) ...— механизмы, которые обеспечивают движение и манипуляции робототехнической системы, преобразуя электрическую энергию в механическую.
- (29) ...— последовательность действий и правил, используемых для обработки данных, полученных от сенсоров, и управления приводами для достижения заданной цели.

