



Системы ориентации, навигации и стабилизации в робототехнике.фроб_БАК

- 1 В стандартах Единой системы технологической подготовки производства предусматриваются:
- 2 ... применение энергии неживой природы в технологическом процессе или его составных частях для выполнения и управления ими без непосредственного участия человека, осуществляемое в целях сокращения трудовых затрат.
- 3 ... – это фотоэлектрические импульсные датчики для определения величины углов движения сочленений, содержащие в одном комплекте потенциометр и фотоимпульсный датчик
- 4 Основная система координат содержит оси:
- 5 Последовательность выполняемых автоматом запрограммированных действий называют...
- 6 Манипулятор может перемещаться в двух системах координат:
- 7 Управляющий компьютер подключен к системе управления через:
- 8 ...- прямоугольная система координат, содержащая три оси, пересекающиеся во фланце «кисти» робота
- 9 В полуавтоматах цикл работы машины...
- 10 Величины, которые не меняются в процессе программы:
- 11 Управление манипулятором осуществляется с клавиатуры путем набора команд, состоящих из:
- 12 В полуавтоматах цикл работы машины:
- 13 В машиностроении широко используют:
- 14 Структура системы координат робота РМ-01 содержит 3 набора координат:
- 15 Промышленный робот «РМ-01» является универсальным электромеханическим устройством с ... антропоморфным манипулятором





- 16) Величины, которые можно измерить программно:
- 17) Координатная точка, в отличие от абсолютной, может быть преобразована:
- 18) В зависимости от технологии и отношения к производственному процессу технический контроль может быть:
- 19) ...- это положение, определяемое абсолютным угловыми величинами суставов ПР, при котором достигается максимально возможная точность и однозначно определяются позиции ПР
- 20) ...описывается тремя декартовыми координатами положения и тремя углами ориентации
- 21) Построчная совокупность команд:
- 22) В основе теории производительности машин и труда лежат следующие основные положения:
- 23) При вспомогательных переходах движение частей машин предназначено для:
- 24) ... представляет собой комплекс работ по разработке новой технологии, конструированию и изготовлению необходимой технологической оснастки, и отладке всего процесса нового изделия
- 25) Точки внутри рабочей области ПР могут быть 3 типов:
- 26) Холостые ходы состоят из:
- 27) ... движения является главным модулем системы управления
- 28) Последовательность выполняемых автоматом запрограммированных действий называют:
- 29) Отношение машинного времени T_m к общему времени выполнения операции процесса $T_{шт}$ называют...
- 30) Под... понимают частичную или полную автоматизацию одной первичной составной части технологических процессов или системы технологических процессов

