



Системы управления мобильными роботами.фроб_БАК

- 1 Производственные процессы в машиностроении выполняются на базе разнообразных машин технологического назначения:
- 2 ...- используется энергия людей, применяющих средства технологического оснащения
- 3 ...- шестизвенный манипулятор, способный выполнять перемещения оснастки в любую точку рабочей зоны.
- 4 Структура системы координат робота РМ-01 содержит 3 набора координат:
- 5 ...- применение энергии неживой природы в производственных процессах, частично управляемых людьми
- 6 Манипулятор может перемещаться в двух системах координат:
- 7 Передача данных от внешнего ПК на СУ производится с помощью переходника стандарта:
- 8 ...- интервал времени от начала до окончания периодически повторяющейся технологической операции- части цикла технологического процесса
- 9 Наивысшую точность и чистоту дают машины...
- 10 Разделение изделий на одинаковые секции и образование новых изделий набором унифицированных секций:
- 11 Приспособление изделия к новым условиям работы без изменения конструкции:
- 12 Процесс преобразования формата данных в единых называется:
- 13 Выделяют два вида систем управления технологическими процессами:
- 14 Робот РМ-01 включает следующие основные части:
- 15 ...- переналаживаемая система управления, электронно-вычислительная машина с комплектом программ управления, адресующих сигналы управления приводным механизмам для обеспечения заданных законов движения исполнительных звеньев





- 16) Большую точность обеспечивают машины:
- 17) Полуавтомат отличается от автомата тем, что он автоматически выполняет:
- 18) Виды автоматических процессов:
- 19) ...- средства технологического оснащения, управляемые логическими устройствами искусственного происхождения
- 20) ...совокупность пространственного рычажного механизма и системы приводов, осуществляющая под управлением программируемого автоматического устройства или человека-оператора действия, аналогичные действиям руки человека
- 21) Точность манипулятора характеризуются:
- 22) Измерительные приборы для косвенных измерений разделяют на:
- 23) К управляющим функциям модуля относятся:
- 24) ... - это система автоматически управляемых машин, механизмов, вспомогательного и подъемного транспортного оборудования, которая в определенной последовательности и с определенным темпом производить продукцию
- 25) Параметры степеней подвижности манипулятора «Рума-560»:
- 26) Устройства автоматического контроля позволяют:
- 27) ... часть штучного времени, равная времени функционирования автоматизированных СТО без участия персонала
- 28) Способность машинно- обученной модели правильно классифицировать новые данные называется:
- 29)- это раздел искусственного интеллекта, математическая дисциплина, в основе которой лежат теория вероятностей, математическая статистика, численные методы оптимизации, дискретный анализ
- 30) ...- алгоритм, который подбирает значения параметров для заранее известного набора алгоритмов, строя таким образом модель

