



Технология монтажа и пуско-наладки мехатронных систем.dor_СПО(2/2)_24-079-C_240508(VLR)

- 1 Параметр, который является основным при выборе основного технологического оборудования, — это ...
- 2 При проектировании новых моделей следует придерживаться принципа ...
- 3 Правила выбора оборудования и средств технологического оснащения, комплектующих роботизированную технологическую систему определяют рекомендации ...
- 4 При выборе моделей оборудования для проектируемого технологического процесса необходимо учитывать ...
- 5 Оборудование, входящее в состав РТС, должно быть ... , так как содержание такого оборудования обходится дешевле
- 6 Результаты приемки оборудования в монтаж закрепляются ... актом
- 7 Удаление консервационных смазок, лакокрасочных и других защитных покрытий – это ...
- 8 Комплексная проверка состояния оборудования и устранение повреждений, вызванных хранением машин и агрегатов на складах сверх нормативных гарантийных сроков – это ... ревизия
- 9 Определите правильную последовательность этапов организации монтажа мехатронной системы:
- 10 Сопоставьте робототехнические комплексы и их основное назначение:
- 11 Компания, занимающаяся производством мобильных робототехнических комплексов, решила пойти на улучшение своей производственной линии. Что важно учитывать при организации монтажа мехатронных систем и мобильных робототехнических комплексов?
- 12 Для систем автоматического управления наиболее распространены ...
- 13 Заземление оборудования, подвергающегося частому демонтажу, выполняется ...



- (14) Крепление электрических аппаратов на несущих конструкциях выполняется ...
- (15) Затяжка проводов в трубы на высоте выполняется ...
- (16) Устройства (системы) управления промышленных роботов и мехатронных модулей в зависимости от конструкции могут быть встраиваемые и ...
- (17) Оконцовывание медных ... проводников должно выполнено с помощью привариваемых к ним кабельных наконечников
- (18) Наибольшее распространение в робототехнике получили бесконтактные конечные выключатели ... типа
- (19) Части машин, подверженные ... , покрывают слоем технического вазелина или какой-либо другой смазки
- (20) Упорядочьте этапы монтажа системы автоматического управления в порядке их выполнения:
- (21) Сопоставьте термины и их определения:
- (22) Вы являетесь инженером по монтажу систем автоматического управления, средств измерений и мехатронных систем. Заказчик запрашивает у вас монтаж системы в условиях высокой вибрации и экстремальной температуры. Какой вариант монтажа будет наиболее приемлемым в данной ситуации?
- (23) Наладка технологического оборудования в зависимости от этапа проведения разделяется на ...
- (24) При контрольной наладке систем автоматического управления ...
- (25) Наладка мехатронных систем включает в себя ...
- (26) Начать наладку механических устройств в мехатронных системах следует с ...
- (27) Наладку механических устройств ПР и мехатронных систем следует начинать с изучения ... схемы
- (28) Подшипники используются в конструкциях фиксирующих либо ... опор
- (29) Вал с ... опорами удобен при монтаже, но требует контроля линейных допусков
- (30) Для радиально-упорных подшипников установка в распор должна включать возможность ... регулировки



- (31) Упорядочьте этапы наладки системы автоматического управления в правильной последовательности:
- (32) Сопоставьте этапы наладки системы автоматического управления с их описанием:
- (33) Ваша компания внедряет новую систему автоматического управления производством. В процессе тестирования обнаружено, что датчик температуры, который используется для контроля температуры деталей, неисправен. Какой подход будет наиболее эффективным для решения этой проблемы?
- (34) Факторы внешней среды, которые могут затруднить проведение испытаний приемочных испытаний приборов радиационного контроля (ПР), — это ...
- (35) Проводить испытания приборов радиационного контроля, рассчитанных на работу в условиях высоких температур и загазованности окружающей среды следует в условиях ...
- (36) Порядок проведения испытаний приборов радиационного контроля регламентирует Межгосударственный стандарт (ГОСТ) ...
- (37) Приемочные испытания приборов радиационного контроля проводятся ...
- (38) Промышленные роботы могут подвергаться всем видам испытаний, регламентированных Межгосударственным стандартом (ГОСТ) ... (укажите номер документа)
- (39) Требование неизменности свойств образцов во время испытаний не распространяется на испытания на ...
- (40) На полу красной полосой ширины не менее ... мм должна быть отмечена граница рабочего пространства промышленного робота
- (41) Оборудование и приборы, применяемые при испытаниях, должны быть ...
- (42) Расположите в правильной последовательности этапы пусконаладочных работ мехатронной системы:
- (43) Сопоставьте этапы организации испытаний мехатронных систем с их описанием:
- (44) Как инженер по пусконаладочным и испытательным работам мехатронных систем, вы ответствуете за внедрение новой автоматизированной линии в производство. Во время испытаний вы обнаружили, что роботизированная система имеет проблему в точности позиционирования, что приводит к браку продукции. Что вы предпримете в данной ситуации?



- (45) При выборе или разработке захватных устройств и инструмента для промышленных роботов необходимо учитывать ...
- (46) При разработке конструкций оснастки и вспомогательных устройств для радиотехнической системы необходимо учитывать ...
- (47) Анализ технологических процессов производят для ...
- (48) По рабочим осям и отметкам устанавливают и выверяют оборудование, а по ... контролируют положение рабочих осей и отметок относительно геодезического обоснования монтажа
- (49) Основными частями монтажных приспособлений являются каркас и ...
- (50) Каркас собирают из типичных ... и прогонов
- (51) Установите верную последовательность основных этапов организации монтажа мобильного робототехнического комплекса:
- (52) Укажите правильную последовательность шагов для организации монтажа мехатронной системы:
- (53) Сопоставьте компоненты робототехнического комплекса и их функции:
- (54) Сопоставьте сферы применения робототехнических комплексов и их особенности:
- (55) Перед прокладкой кабеля по кабельным конструкциям необходимо ...
- (56) Для систем автоматического управления наиболее распространены ...
- (57) Оконцовывание медных заземляющих проводников проводится путем ...
- (58) При ... проверяют крепление обмоток, наличие доски с выводными зажимами, исправность активной стали, отсутствие вмятин
- (59) При приемке электрических машин и аппаратов под монтаж проверяют их ..., соответствие заводских характеристик проектным и комплектность
- (60) Монтаж датчиков систем технического ... производят преимущественно на конце руки или рабочих органах промышленного робота



- (61) Расположите этапы монтажа средств измерений в правильном порядке:
- (62) Упорядочьте этапы монтажа мехатронных систем в правильной последовательности:
- (63) Сопоставьте типы датчиков с их функциями:
- (64) Сопоставьте оборудование с его функцией в мехатронных системах:
- (65) ... - процесс сборки и установки мехатронных систем и мобильных робототехнических комплексов в определенном порядке и положении.
- (66) Предмонтажная ... - комплексная проверка состояния оборудования и устранение повреждений, вызванных хранением машин и агрегатов на складах сверх нормативных гарантийных сроков.
- (67) ... - процесс согласования и управления работой различных групп и специалистов, участвующих в монтаже мехатронных систем и мобильных робототехнических комплексов.
- (68) Параметр, который является основным при выборе основного технологического оборудования, — это функциональное ...
- (69) При проектировании новых моделей следует придерживаться принципа ... и унификации.
- (70) Правила выбора оборудования и средств технологического оснащения, комплектующих РТС, определяют рекомендации Р 50-...-85
- (71) Оборудование, входящее в состав роботизированной технологической ..., должно быть однотипным, так как содержание такого оборудования обходится дешевле
- (72) Результаты приемки оборудования в монтаж закрепляются приемосдаточным ...
- (73) ... работы выполняют повторяющиеся операции в производстве
- (74) Для систем автоматического управления наиболее распространены выносные ...
- (75) ... оборудования, подвергающегося частому демонтажу, выполняется с использованием гибких медных проводников



- (76) ... электрических аппаратов на несущих конструкциях выполняется с использованием стационарных крепежных изделий без сорванных резьб.
- (77) Неверно, что затяжка проводов в трубы на высоте выполняется ...
- (78) Устройства (системы) управления промышленных роботов и мехатронных модулей в зависимости от конструкции могут быть ... и выносные.
- (79) Оконцовывание медных заземляющих проводников должно выполнено с помощью привариваемых к ним кабельных ...
- (80) Наибольшее распространение в робототехнике получили бесконтактные конечные ... пальчикового типа
- (81) Части машин, подверженные коррозии, покрывают слоем технического ...
- (82) Завершающим этапом монтажа системы автоматического управления является ...
- (83) Кабельная ... - это процесс прокладки и подключения кабелей и проводов для передачи сигналов, и питания между компонентами и элементами автоматического управления.
- (84) Для обеспечения возможности подстройки положения упора он должен иметь продольные пазы длиной ... мм.
- (85) В качестве датчиков в системах технического зрения используют телевизионные передающие ...
- (86) Если необходимо расположить рядом два датчика пальчикового типа, то расстояние между их центрами должно быть ... двух их диаметров.
- (87) При монтаже датчиков, регистрирующих ... звеньев манипулятора, их скорости и ускорения, необходимо обеспечить кинематическую связь перемещаемого звена с датчиком.
- (88) В системах восприятия внешней среды наибольшее применение находят системы технического ...
- (89) Основное технологическое оборудование, такое как станки и прессы, должно соответствовать требованиям ...
- (90) ... основа монтажа - это совокупность продольных и поперечных осей и высотных отметок, которые служат для установки и выверки технологического оборудования.



- (91) ГОСТ 12.1.005-88 распространяется на ... рабочей зоны предприятий народного хозяйства.
- (92) Интенсивность лучистого потока, поступающего через смотровые окна кабины, может быть не более, чем ... кДж/м².
- (93) При размещении постов управления РТК, участками или линиями в закрытых кабинах минимальные внутренние размеры кабины по высоте по ГОСТ 12.2.072-98 составляют ...
- (94) Стойки излучателей и фотоприемников предназначены для регистрации момента появления ... в соответствующей зоне рабочего пространства ПР.
- (95) При выборе или разработке захватных устройств и инструмента для промышленных роботов необходимо учитывать ...
- (96) При разработке конструкций оснастки и вспомогательных устройств для радиотехнической системы необходимо учитывать ...
- (97) Анализ технологических процессов производят для ...
- (98) По рабочим осям и отметкам устанавливают и выверяют оборудование, а по ... контролируют положение рабочих осей и отметок относительно геодезического обоснования монтажа
- (99) Основными частями монтажных приспособлений являются каркас и ...
- (100) Каркас собирают из типичных ... и прогонов
- (101) Установите верную последовательность основных этапов организации монтажа мобильного робототехнического комплекса:
- (102) Укажите правильную последовательность шагов для организации монтажа мехатронной системы:
- (103) Сопоставьте компоненты робототехнического комплекса и их функции:
- (104) Сопоставьте сферы применения робототехнических комплексов и их особенности:
- (105) Перед прокладкой кабеля по кабельным конструкциям необходимо ...
- (106) Для систем автоматического управления наиболее распространены ...



- (107) Оконцовывание медных заземляющих проводников проводится путем ...
- (108) При ... проверяют крепление обмоток, наличие доски с выводными зажимами, исправность активной стали, отсутствие вмятин
- (109) При приемке электрических машин и аппаратов под монтаж проверяют их ..., соответствие заводских характеристик проектным и комплектность
- (110) Монтаж датчиков систем технического ... производят преимущественно на конце руки или рабочих органах промышленного робота
- (111) Расположите этапы монтажа средств измерений в правильном порядке:
- (112) Упорядочьте этапы монтажа мехатронных систем в правильной последовательности:
- (113) Сопоставьте типы датчиков с их функциями:
- (114) Сопоставьте оборудование с его функцией в мехатронных системах:
- (115) В случае обнаружения отказов при наладке механизмов необходимо ...
- (116) При наладке мехатронных систем необходимо проверить ...
- (117) Начинать наладку механической части ПР и мехатронных систем необходимо с ...
- (118) Величина внутреннего ... определяет взаимное расположение пары однорядных радиально-упорных шарикоподшипников
- (119) Типичные примеры применения... — это небольшие быстроходные электродвигатели, шпинделы станков
- (120) Звук подшипника можно проверить с помощью ... шума
- (121) Расставьте в правильном порядке этапы наладки средств измерений:
- (122) Расставьте этапы проведения наладки мехатронных систем в правильной последовательности:
- (123) Сопоставьте этапы наладки средств измерений с их описанием:
- (124) Сопоставьте этапы наладки мехатронных систем с их описанием:



- (125) Установка оборудования для проведения испытаний обеспечивается ...
- (126) Индикацию рабочего пространства промышленного робота обозначает ... цвет
- (127) Актом и протоколом приемки оформляются результаты ...
- (128) При работе в ... режиме у пульта управления должен находиться оператор
- (129) Средства измерения, применяемые для проверок и исследований промышленных роботов, должны быть ...
- (130) Приемочные испытания оформляют актом и ... приемки
- (131) Упорядочьте этапы организации пусконаладочных и испытательных работ мехатронной системы в хронологическом порядке:
- (132) Упорядочьте этапы организации пусконаладочных и испытательных работ мехатронной системы в хронологическом порядке:
- (133) Сопоставьте этапы организации испытаний мехатронных систем с их описанием:
- (134) Сопоставьте этапы наладки системы автоматического управления с их описанием:
- (135) Компания, занимающаяся производством мобильных робототехнических комплексов, решила пойти на улучшение своей производственной линии. Что важно учитывать при организации монтажа мехатронных систем и мобильных робототехнических комплексов?
- (136) Ваша компания внедряет новую систему автоматического управления производством. В процессе тестирования обнаружено, что датчик температуры, который используется для контроля температуры деталей, неисправен. Какой подход будет наиболее эффективным для решения этой проблемы?
- (137) Вы являетесь инженером по монтажу систем автоматического управления, средств измерений и мехатронных систем. Заказчик запрашивает у вас монтаж системы в условиях высокой вибрации и экстремальной температуры. Какой вариант монтажа будет наиболее приемлемым в данной ситуации?



- (138) Вы ответственны за монтаж системы автоматического управления на производственном предприятии. При проведении монтажных работ вы обнаруживаете, что не хватает одного из необходимых компонентов. Какой шаг будет наиболее разумным?
- (139) Вы инженер по наладке систем автоматического управления Вашей задачей является наладка системы управления производственным оборудованием. При проведении наладочных работ вы обнаруживаете, что один из датчиков не передает информацию в контроллер. Какой шаг будет наиболее рациональным для решения этой проблемы?
- (140) Ваша компания внедряет новую мехатронную систему для производства изделий. По ходу наладки вы обнаружили, что двигатель редуктора работает некорректно, что ведет к ошибкам в изготовлении изделий. Какой шаг будет наиболее рациональным для решения этой проблемы?
- (141) Представьте, что вы инженер по пусконаладочным и испытательным работам мехатронных систем. Ваша компания заключила контракт на установку и наладку мехатронного оборудования на производственном предприятии. После проведения испытаний вы обнаружили недостатки в работе системы. Что необходимо предпринять в данной ситуации?
- (142) Вы, как инженер по пусконаладочным и испытательным работам мехатронных систем, ответственны за проведение пусконаладочных работ новой производственной линии. После начала работы вы обнаружили нестабильность в работе роботизированной системы на участке упаковки. Что необходимо предпринять в данной ситуации?