



ПОЛУЧИТЬ БЕСПЛАТНУЮ КОНСУЛЬТАЦИЮ

ПОДПИСЫВАЙТЕСЬ
на нас в Телеграм



Подписчикам СКИДКИ! Телеграмм канал — t.me/sinerqy
Магазин готовых ответов на тесты купить в магазине по ссылке: sinerqy.com/list/
Нужна помощь с тестами, практикой? Пиши: sinerqy@yandex.ru, WhatsApp, Telegram

1. ... - это фотоэлектрические импульсные датчики для определения величины углов движения сочленений, содержащие в одном комплекте потенциометр и фотоимпульсный датчик (ФИД). Управляющий компьютер (ПК) подключен к системе управления через последовательный канал связи.
2. Сколькими кабелями манипулятор промышленного робота РМ-01 подключен к системе управления?
3. Модель робота образуется при взаимодействии системы и «тела» робота. О каких параметрах тела робота должна при этом знать система?
4. Манипулятор Рума-560 – шестизвенный манипулятор, способный выполнять перемещения ... в любую точку рабочей зоны
5. С помощью чего соединены между собой звенья манипулятора Рума-560?
6. Процесс ... выполняется каждый раз после включения питания манипулятора
7. Что используется для контроля положения и скорости движения звеньев при управлении движениями манипулятора?
8. От чего обеспечивается вращение фотоимпульсного датчика (ФИД)?
9. Какой параметр определяют сигналы, поступающие от ФИД?
10. При выключении питания серводвигателей активируются встроенные в них ...
11. В каких системах координат может перемещаться манипулятор?
12. Сколько осей, пересекающихся в центре основания робота, содержит основная система координат?
13. Какая система координат при перемещении манипулятора остается неподвижной?
14. Какая система координат содержит 3 оси, пересекающиеся во фланце «кисти» робота, и при движении манипулятора движется вместе с фланцем?
15. ... - это положение, определяемое абсолютными угловыми величинами суставов ПР, при котором достигается максимально возможная точность и однозначно определяются позиции ПР
16. ... описывается 3-мя декартовыми координатами положения и 3-мя углами ориентации (X, Y, Z, α , β , γ). В отличие от абсолютной, может быть преобразована программно

Самый быстрый способ связи - мессенджер (кликни по иконке, и диалог откроется)



WhatsApp



Telegram



Max



sinerqy@yandex.ru



sinerqy.com



ПОЛУЧИТЬ БЕСПЛАТНУЮ КОНСУЛЬТАЦИЮ

ПОДПИСЫВАЙТЕСЬ
на нас в Телеграм



Подписчикам СКИДКИ! Телеграмм канал — t.me/sinerqy

Магазин готовых ответов на тесты купить в магазине по ссылке: sinerqy.com/list/

Нужна помощь с тестами, практикой? Пиши: sinerqy@yandex.ru, WhatsApp, Telegram

17. Какой прибор вычисляет траекторию манипулятора PTK IntNC-800 DR и обменивается информацией с окружающей средой через периферийные устройства?
18. Сколько степеней подвижности имеет стандартный манипулятор IRB-140T?
19. С помощью чего приводятся в движение оси манипулятора IRB-140T?
20. Создание пространственной траектории движения системы координат сводится к фиксации в мировой системе координат пространственных точек, которые называются ... и которые обходит робот в процессе выполнения задания.
21. Система координат определяет плоскость или пространство относительно осей, исходящих из фиксированной точки ...
22. Что является базовой системой координат манипуляционных роботов, вне зависимости от способа установки?
23. ... - это ось, которая движется наиболее быстро по сравнению с максимальной скоростью
24. Сколько существует способов программирования промышленных роботов ABB?
25. Как называется виртуальная среда, построенная на виртуальном контроллере ABB, который является точной копией реального программного обеспечения, которое используют роботы на производстве?
26. При выборе пространственной конфигурации ориентиром являются стыковочные разъемы ... и ... кабелей, подходящих к манипулятору
27. Чем определяется время работы дозатора?
28. ... - это технологическая оснастка, установленная на фланце робота-манипулятора, предназначенная для нанесения анаэробных герметиков во внутренние отверстия путем распыления
29. Какие типы команд используются для управления технологической оснасткой манипулятора?
30. Способ ... реализуется с задействованием манипулятора и сводится к созданию алгоритма управления промышленным роботом путем ручного обучения всех целей траектории движения TCP
31. Какая система координат при перемещении манипулятора остается неподвижной?

Самый быстрый способ связи - мессенджер (кликни по иконке, и диалог откроется)



WhatsApp



Telegram



Max



sinerqy@yandex.ru



sinerqy.com

<https://sinerqy.com/list/>
готовые ответы магазин

<https://sinerqy.com/konsultaciya/>
готовые ответы магазин



ПОЛУЧИТЬ БЕСПЛАТНУЮ КОНСУЛЬТАЦИЮ

ПОДПИСЫВАЙТЕСЬ
на нас в Телеграм



Подписчикам СКИДКИ! Телеграмм канал — t.me/sinerqy

Магазин готовых ответов на тесты купить в магазине по ссылке: sinerqy.com/list/

Нужна помощь с тестами, практикой? Пиши: sinerqy@yandex.ru, WhatsApp, Telegram

32. Создание пространственной траектории движения системы координат сводится к фиксации в мировой системе координат пространственных точек, которые называются ... и которые обходит робот в процессе выполнения задания.

33. При выборе пространственной конфигурации ориентиром являются стыковочные разъемы ... и ... кабелей, подходящих к манипулятору



WhatsApp



Telegram



Max



sinerqy@yandex.ru



sinerqy.com

<https://sinerqy.com/list/>
готовые ответы магазин
<https://sinerqy.com/list/>
готовые ответы магазин
<https://sinerqy.com/list/>
готовые ответы магазин

<https://sinerqy.com/konsultaciya/>
<https://sinerqy.com/konsultaciya/>
<https://sinerqy.com/konsultaciya/>
<https://sinerqy.com/konsultaciya/>
<https://sinerqy.com/konsultaciya/>