



2.5.4. РОБОТЫ, МЕХАТРОНИКА И РОБОТОТЕХНИЧЕСКИЕ СИСТЕМЫ
Вариант № 1

Вопрос 1

Пока нет ответа

Балл: 1,00

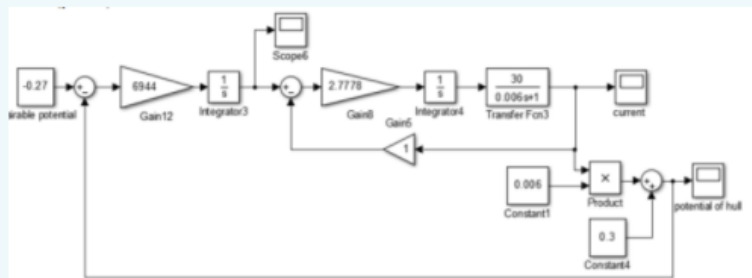
Отметить
вопрос

Редактировать
вопрос

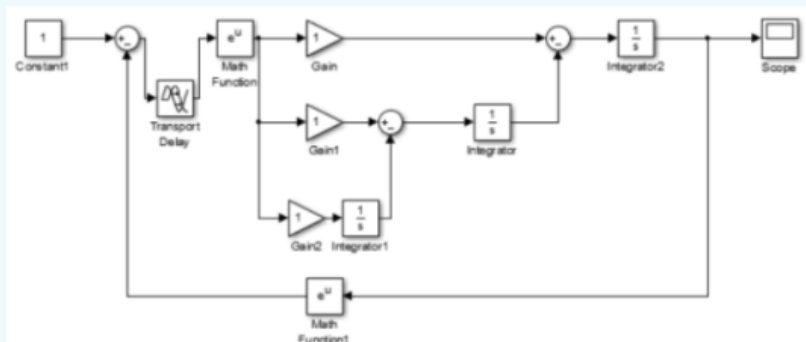
Выберите схему гидропривода реализованную в MATLAB SIMULINK

Выберите один ответ:

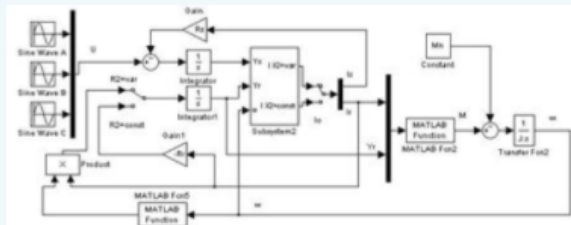
☐ a.



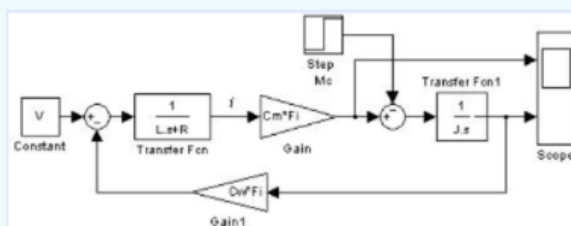
☐ b.



☐ c.



☐ d.



Вопрос 2

Пока нет ответа

Балл: 1,00

Отметить
вопрос

Редактировать
вопрос

Какие из перечисленных методов обработки изображений не относятся к методам классической фильтрации?

Выберите один ответ:

☐ a.

фильтр Фурье

☐ b.

фильтр Гурвица

☐ c.

фильтр Габора

☐ d.

фильтр Гаусса

Вопрос 3

Пока нет ответа

Балл: 1,00

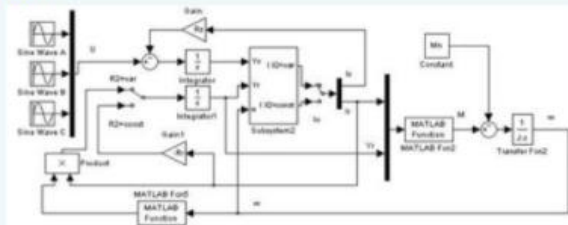
Отправить
вопрос

Редактировать
вопрос

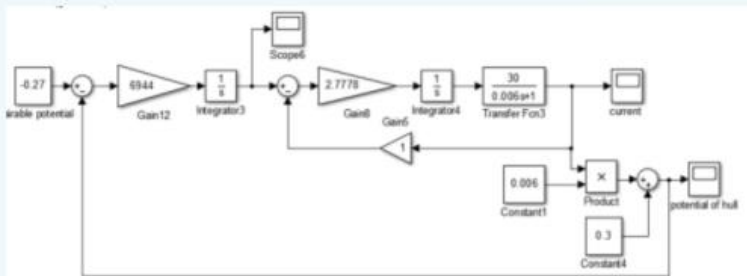
Выберите схему ДПТ с независимым возбуждением реализованную в MATLAB SIMULINK

Выберите один ответ:

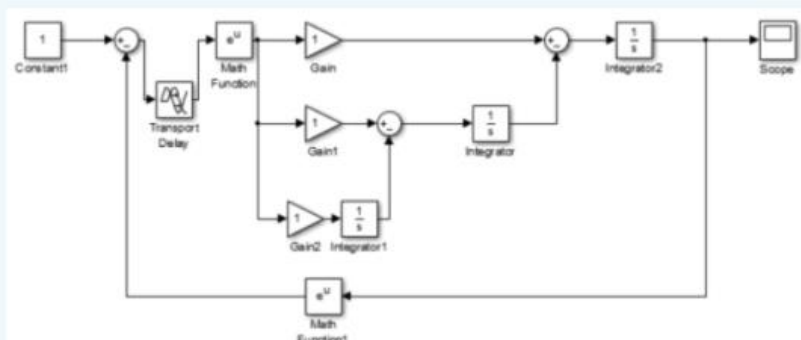
☐ a.



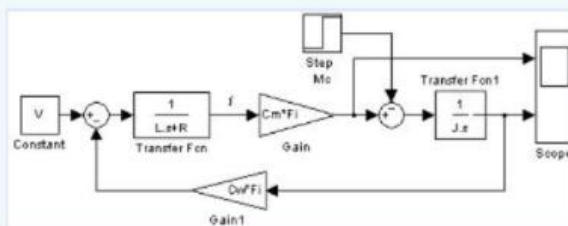
☐ b.



☐ c.



☐ d.



Вопрос 4

Пока нет ответа

Балл: 1,00

Отправить
вопрос

Редактировать
вопрос

Кто являл термин робот?

Выберите один ответ:

- ☐ a. Лотфи Заде
- ☐ b. Леонардо да Винчи
- ☐ c. Айзек Азимов
- ☐ d. Карел Чапек

Вопрос 5

Пока нет ответа

Балл: 1,00

Отправить
вопрос

Редактировать
вопрос

Виды системы осязания робота по принципу получения информации

Выберите один ответ:

- ☐ a. техническое зрение и тактильные системы
- ☐ b. техническое зрение, силомоментное осязание, локационные, тактильные системы
- ☐ c. техническое зрение, силомоментное осязание, локационные, тактильные и системы контроля качества изделий
- ☐ d. силомоментное осязание, локационное и техническое зрение

Вопрос 6

Пока нет ответа

Балл: 1,00

Отметить
вопрос

Редактировать
вопрос

Гидравлический привод это -

Выберите один ответ:

- ☐ a. совокупность устройств, предназначенных для приведения в движение машин и механизмов посредством **пневматической** энергии
- ☐ b. совокупность устройств, предназначенных для приведения в движение машин и механизмов посредством механической энергии
- ☐ c. совокупность устройств, предназначенных для приведения в движение машин и механизмов посредством **электрической** энергии
- ☐ d. совокупность устройств, предназначенных для приведения в движение машин и механизмов посредством **гидравлической** энергии

Вопрос 7

Пока нет ответа

Балл: 1,00

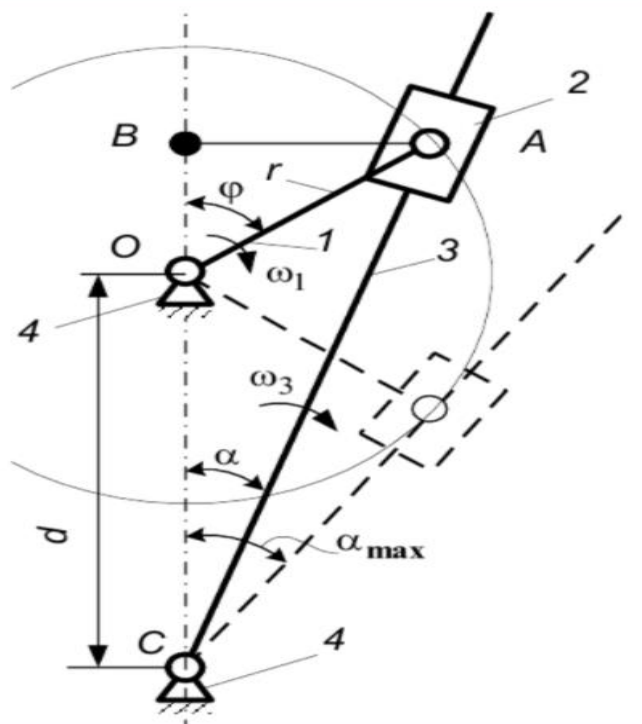
Отметить
вопрос

Редактировать
вопрос

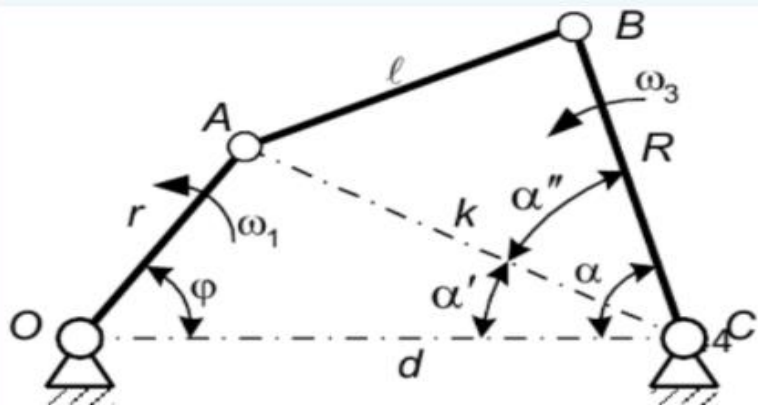
Какая кинематическая схема соответствует синусному механизму?

Выберите один ответ:

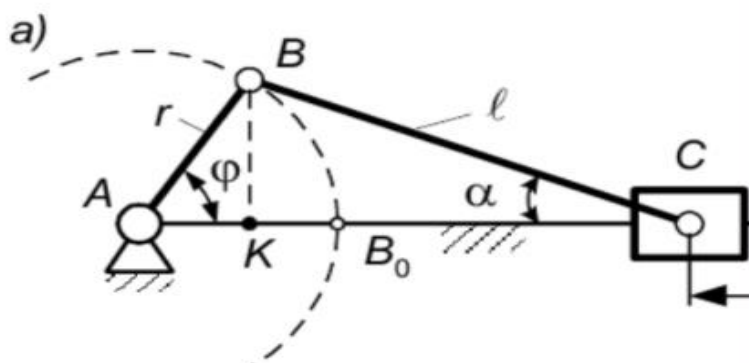
- ☒ a.



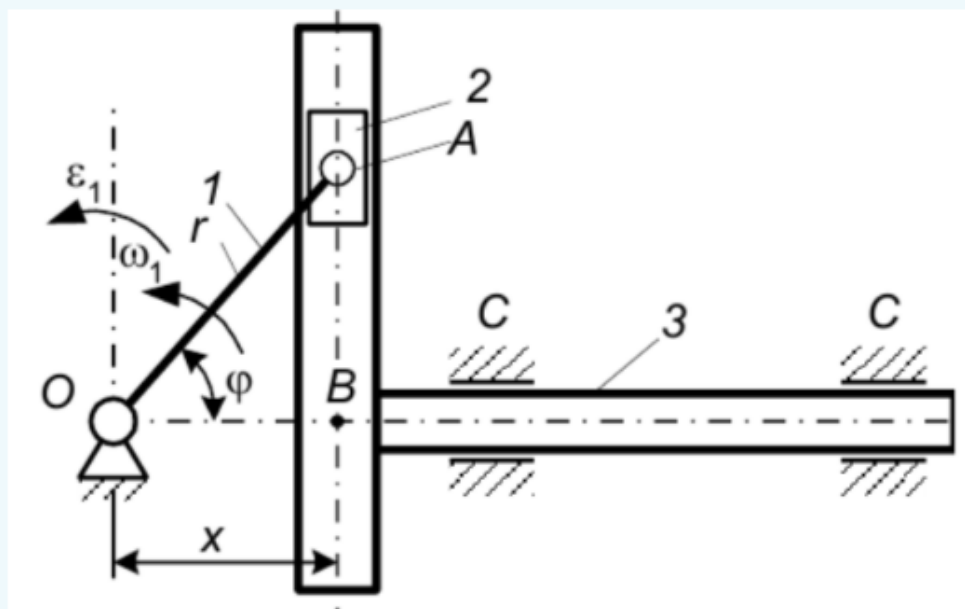
- ☐ b.



- ☐ c.



☐ d.



Вопрос 8

Пока нет ответа

Балл: 1,00

Отметить вопрос

Редактировать вопрос

Элементы гидропривода

Выберите один ответ:

- ☐ a. рабочая жидкость; источник питания; гидродвигатель; гидроаппараты; кондиционеры рабочей жидкости; гидроемкости; гидрролинии; уплотнения
- ☐ b. рабочая жидкость; источник питания; кондиционеры рабочей жидкости; уплотнения
- ☐ c. рабочая жидкость; источник питания; гидродвигатель; гидроаппараты; кондиционеры рабочей жидкости; гидроемкости
- ☐ d. источник питания; гидродвигатель; гидроаппараты; гидроемкости; гидрролинии

Вопрос 9

Пока нет ответа

Балл: 1,00

Отметить вопрос

Редактировать вопрос

Уравнение движения Лагранжа имеет вид...

Выберите один ответ:

- ☐ a. $\frac{d^2\Psi}{dx^2} + \frac{8\pi^2m}{h^2}(E-U)\Psi=0$
- ☐ b. $y' + p(x) \cdot y = q(x)y^a$
- ☐ c. $\frac{d}{dt} \left(\frac{\partial E}{\partial \dot{q}_i} \right) - \frac{\partial E}{\partial q_i} + \frac{\partial \Pi}{\partial q_i} = Q_i,$
- ☐ d. $\backslash ((a+b)_n = C0_n + a_n + C1_n + a_{(n-1)} \cdot b + C2_n + a_{(n-2)} \cdot b^2 + \dots + C_{((n-1)n)} + a \cdot b_{(n-1)} + C_{(nn)} \cdot b^n \backslash$

Вопрос 10

Пока нет ответа

Балл: 1,00

Отметить вопрос

Редактировать вопрос

Система очувствления робота это -

Выберите один ответ:

- ☐ a. система робота по считыванию состояния робота в пространстве
- ☐ b. система обеспечивающая сбор информации о внешней среде
- ☐ c. сенсорная система, применяемая для обратной связи от робота к человеку