Практическая работа №2. Расчет приводного устройства робота-манипулятора

1. Какие основные типы двигателей могут использоваться для привода звеньев робота?
2. Какие основные преимущества электрических двигателей по сравнению с другими?
3. Когда наиболее целесообразно применять гидродвигатели?
4. Зависит ли рациональный выбор типа приводного двигателя от степени свободы робота?
5. Как ограничивают момент каждой оси робота?