1. Почему на современном машиностроительном производстве обычно не используют роботов менее чем с шестью осями подвижности?
2. Какие существуют системы координат перемещений промышленного робота в соответствии с принятой классификацией?
3. Состав и основные функции системы управления промышленных роботов?
4. Три вида управления движением робота. Дать определение области использования каждого типа.
5. По какому закон изменяется скорость перемещения по оси подвижности при позиционном управлении, какие при этом возможны перемещения от точки к точке?
6. Привести функциональную схему и дать описание принципа программного управления движением робота?
7. Привести функциональную схему и дать описание принципа управления движением очувствленного робота?