1. Привести функциональную схему и дать описание принципа адаптивного управления движением робота.
2. Как классифицируются системы управления промышленными роботами?
3. Какие ограничения накладываются на число осей подвижности и структуру кинематических схем промышленных роботов?
4. Из каких основных частей состоит параллелограммный 6-осный манипулятор, как происходят его перемещения по этим осям? Привести кинематическую схему.
5. Из каких основных частей состоит коромысловый 6-осный манипулятор, как происходят его перемещения по этим осям? Привести кинематическую схему.
6. Из каких компонентов состоит и как работает система вывешивания 6-осного антропоморфного манипулятора промышленного робота?
7. Как устроена кисть промышленного робота серии «KUKA Famulus»?