1. Как осуществляется регулирование направления и изменение скорости вращения серводвигателя по заданному закону у современных промышленных роботов?
2. При помощи каких технических решений увеличивают рабочую зону промышленных роботов?
3. Из каких основных частей состоит манипулятор СКАРА, как происходят его перемещения по осям? Привести кинематическую схему.
4. Чем обусловлено широкое применение роботов для дуговой сварки? Назовите особенности конструкции и характеристик роботов для дуговой сварки. При каких условиях будет получен положительный эффект от роботизации дуговой сварки на производстве?
5. Какие существуют разновидности компоновки манипулятора промышленного робота для дуговой сварки? Охарактеризуйте каждую.
6. Как осуществляется начальная адаптация робота при дуговой сварке?
7. Как осуществляется текущая адаптация робота при дуговой сварке?