

- 1、机器人是一种_____能够_____某些操作和移动的机械装置。
- 2、关于机器人如何分类，国际上没有制定统一的标准，有的按负载重量分，有的按控制方式分，有的按自由度分，有的按结构分，有的按应用领域分,其中按照应用领域可分为_____和_____。
- 3、常用的机器人减速器有两种：_____、_____。
- 4、发那科机器人的英文简写_____。
- 5、SCARA 机器人是一种_____型的特殊类型的工业机器人
- 6、工业机器人的发展主要在三个方面，分别是人机整合、软硬融合以及_____。
- 7、1959 年诞生了世界第一台可编程的机器人叫做_____。
- 8、发那科是全球多样化的 FA（工厂自动化）、_____、数控机床的制造商。
- 9、举例一个俗称蜘蛛手的发那科机器人相应型号_____。
- 10、要进入机器人的设置安装界面（水平，壁挂，吊顶）应在开机的时候按住哪两个键_____
_____、_____。
- 11、众多 FANUC 机器人型号中_____系列四个轴机器人主要用来码垛作业。
- 12、机器人的操作安全中 FANUC 公司将机器人的从业人员主要分为三类，分别是现场操作人员、_____、设备维护人员。
- 13、常用的机器人减速器有两种：_____、_____。
- 14、关于 Deadman 开关，单色的 TP 为 2 档，彩色 TP 为 3 档。彩色 TP 第一档默认松开无效，第二档轻按时接通有效，第三档为接通状态按到底为_____（有效/无效）。
- 15、机器人被安装或重装摆放或机器人系统被更改后，必须指定限制区域、人员限制、_____
_____。
- 16、LR-200IC 机器人一共有几个轴_____，压缩空气的出口在第几轴上_____。
- 17、机器人编码器电池在机器人本体基座上，主要用来保存机器人_____信息。
- 18、在 R-30IA 控制柜中，机器人示教器连接在_____面板中。
- 19、要进入机器人的设置安装界面（水平，壁挂，吊顶）应在开机的时候按住哪两个键_____
_____、_____进行控制启动。
- 20、CRMA15 及 CRMA16 总共有_____输入_____输出。
- 21、信号分配是指把_____地址分配给_____地址。
- 22、机器人的位置信息主要包括 X、Y、Z、_____、_____、_____6 个数据。
- 23、TCP 点是指_____坐标系的原点。
- 24、在数字信号分配中外围设备控制接口 (CRMA15/CRMA16) 的机架号 (RACK) 是_____。
- 25、数字信号分配中，STAT 状态表示，ACTIVE: 激活，UNASG: 未分配，PEND: _____。

- 26、FANUC 机器人程序是指通过动作指令、_____、寄存器指令、转移指令等构成，机器人运行时按程序行编号_____执行这些指令。
- 27、FANUC 机器人程序名必须是独一无二的，可以使用的字符有数字、下划线、_____，其中程序名不能以_____开头。
- 28、机器人系统中只有一个动作组的情况下，标准的运动组为（_____、*、*、*、*）。
- 29、按键作用 SELECT：_____ DATA：_____
- 30、程序注释的作用是_____
- 31、FANUC 机器人有三种运行指令分别是关节、直线、_____，其中机器人运行中不进行轨迹与姿势控制的是_____。
- 32、FANUC 机器人运行指令的定位类型有两种 CNT 及_____。
- 33、关节动作（J）的移动速度有两种形式，一种是指定移动所需时间，另一种是相对最大移动速度的_____。
- 34、数值型寄存器 R[i]有多少个_____。
- 35、CRMA15 及 CRMA16 总共有_____输入_____输出。
- 36、WAIT 等待指令有时间等待及_____等待。
- 37、_____是主管工具软件与用户接口的操作装置，可以用来进给机器人、程序创建、程序测试等功能。
- 38、初始化启动是_____+_____。
- 39、控制启动是_____+_____。
- 40、用来在示教器界面进行功能选择的按键是_____到_____。
- 41、工具坐标系和用户坐标系默认情况下可定义的坐标系号码分别为_____和_____。
- 42、工具坐标系定义的方法有参数设置法、三点法、_____、_____。
- 43、机器人机械接口坐标系位于机器人_____位置
- 44、右手定则中 X、Y、Z 分别为手指的_____、_____、_____。
- 45、在机器人正逆向学中，由机器人各个关节角度数据计算机器人直角坐标系数据是向运动学计算。
- 46、激活机器人工具、手动、用户坐标系号码时常用的快捷键是_____ + _____。
- 47、SPC 是指机器人哪个部件_____。
- 48、如需进行坐标系切换按_____键。
- 49、简述机器人的三种停止模式？（6 分）
- 50、简述发那科机器人更换编码器电池的步骤和注意事项（8 分）