**工业机器人实训基础理论**

姓名： 学号： 专业班级：

|  |  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- | --- |
| 题号 | 一 | 二 | 总分 | 批阅老师 | 批阅日期 |
| 得分 |  |  |  |  |  |

1. 填空题（总分15分，每空0.5分）
2. 工业机器人的主要组成部分： 、 、 。
3. 按照驱动方式分类，机器人可以分为 、 、 、 四种基本类型。
4. 工业机器人的应用主要有搬运、 、 、 、 、 等。
5. 机器人示教器有 、 、 三种模式。
6. 机器人的坐标系主要包括 、 、 、

、 五种坐标系。

1. 是描述物体运动所需要建立的独立坐标系数。
2. 工业机器人的工作精度包括 和 。
3. 编辑程序前应当将机器人示教器模式开关选择在 。
4. 机器人的动作类型有四种： 、 、 、 。
5. 机器人的显著特点有：拟人化、 、 、智能性。
6. 简答题（5分）
7. 简述如何创建机器人运行程序。