**Питання до модульної контрольної роботи**

**з дисципліни "Системи управління маніпуляційних роботів"**

1. Двигуни, що переважно використовуються у електроприводах роботів.
2. Функціональна схема системи автоматичного керування кутом повороту ланки маніпулятора.
3. Динамічна структурна схема системи автоматичного керування кутом повороту ланки маніпулятора
4. Система керування електроприводами руху ланок маніпулятора з компенсацією моментної складової помилки.
5. Класифікація датчиків, що використовуються в робототехніці.
6. Датчики вимірювання в дальній зоні. Лідари, часопролітні камери.
7. Датчики вимірювання в ближній зоні: датчики Хола, ємнісні, ультразвукові, оптичні.
8. Тактильні датчики. Дискретні та аналогові. Матриці тактильних датчиків, штучна шкіра, датчики проковзування.
9. Ієрархічна структура системи управління маніпуляційним роботом.

Контрольна робота буде проходити у формі онлайн-тестування.