

| Оригинал | Перевод |
|--|--|
| <p>In an exemplary embodiment, a set of trigger boundaries is established at threshold distances in Cartesian directions from the top-level control button. When a release location of the uninterrupted drag-movement is beyond one of the set of trigger boundaries, the drag- operation is identified and a presentation action is invoked. In one instance, the threshold distances are based, in part, on the system metrics of the touchscreen display (e.g., screen size, pixel density, parameters of the touchscreen display, or resolution of the GUI).</p> | <p>В одном примере варианта осуществления изобретения набор триггерных границ устанавливается на пороговые расстояния в декартовой системе координат от кнопки управления верхнего уровня. Если место прекращения непрерывного перемещения перетаскиванием находится за пределами одного из набора триггерных границ, то идентифицируется операция перетаскивания и вызывается действие представления. В одном примере пороговые расстояния основываются частично на системных показателях дисплея с сенсорным экраном (например, размере экрана, плотности пикселей, параметрах сенсорного экрана или разрешении GUI).</p> |
| <p>Since Autodesk Robot performs weld checks only for fillet weld and does not have provision to include full penetration weld, to enable the program to run and performing checks a conservative value of fillet weld thickness is provided. However, it shall be noted that full penetration welds does not require weld checks to be performed since they are equal to the thickness of tubulars. Typical output of tubular connection from Robot model is shown hereafter.</p> | <p>Поскольку Autodesk Robot предусматривает проверку только угловых сварных швов и не позволяет учитывать сварные швы с полным проплавлением, для запуска программы и выполнения проверок указывается консервативное значение толщины углового шва. Тем не менее, следует отметить, что для сварных швов с полным проплавлением не требуется проверка, т. к. их ширина равна ширине трубы. На рисунке ниже приведен типовой результат обработки модели трубного соединения в ПО Robot.</p> |
| <p>Настоящие правила являются регламентирующим документом по обеспечению ядерной безопасности при обращении с ядерными материалами вне реактора (в системах, не оснащенных СУЗ): при использовании, переработке, хранении и транспортировании ядерноопасных делящихся материалов. Правила обязательны для всех организаций Минатома России, занятых проектированием, строительством, изготовлением и эксплуатацией объектов, оборудования, на которых используются, перерабатываются, хранятся, транспортируются ядерноопасные делящиеся материалы. Правила согласованы Госатомнадзором России, Федеральным управлением медико-биологических и экстремальных проблем при Минздраве России.</p> | <p>These Rules have the form a regulatory document to provide nuclear safety during nuclear materials management out of reactor (within systems not equipped with CPS) i.e. in the use, processing, storage and transport of nuclear hazardous fissionable materials. These Rules are obligatory for all organizations of the Ministry of Nuclear Energy of the Russian Federation involved with design, construction, manufacture and operation of facilities and equipment where nuclear hazardous fissionable materials are used, processed, stored and transported. These Rules are approved by the Federal Nuclear and Radiation Safety Authority of Russia (Gosatomnadzor) and the Federal Department for Bio-medical and Extreme Problems under the Ministry of Health of the Russian Federation.</p> |
| <p>Известен ускоритель высокоскоростных твердых частиц, основанный на ускоряющей системе Слоуна-Лоуренса, состоящий из инжектора, линейного ускорителя, генератора Ван-де-Граафа, цилиндрических электродов, каждый последующий из которых имеет больший по сравнению с предыдущим</p> | <p>We know a high-velocity particle accelerator based on the Sloan-Lawrence accelerator system, comprising an injector, a linear accelerator, a Van de Graaff generator, cylindrical electrodes, each successive one having a larger longitudinal size than the previous one, a generator delivering</p> |

| | |
|---|--|
| <p>продольный размер, генератора высокого синусоидального напряжения постоянной частоты и мишени.</p> <p>Данный образец ускорителя имеет следующий недостаток: он может ускорять только частицы одной массы и начальной скорости.</p> <p>Ускорительный тракт данного ускорителя настраивается на ускорение узкого диапазона масс частицы.</p> | <p>high sinusoidal voltage of constant frequency, and a target.</p> <p>This example accelerator has the following disadvantage: it can accelerate only particles of the same mass and initial velocity.</p> <p>The acceleration path of this accumulator is tuned to accelerate a tight range of particle masses.</p> |
| <p>Статья посвящена рассмотрению вопросов повышения автономности манипуляционных роботов (МР) при выполнении сборочных операций. Одним из шагов к достижению этой цели является автоматическое планирование и выполнение типовой операции МР – операции захвата объекта, являющегося компонентом собираемой конструкции. Захват объекта, выполненный как обособленная операция, может оказаться непригодным для осуществления последующих действий по присоединению этого объекта к собираемой конструкции.</p> | <p>This article covers the issues on increasing the autonomy of manipulation robots (MR), when performing assembly operations.</p> <p>One of the steps towards this objective is automatic planning and performance of a typical MR operation such as grasping of an object that is a component of the assembled structure. An isolated grasping of the object may not be suitable for subsequent joining of that object to the assembled structure.</p> |