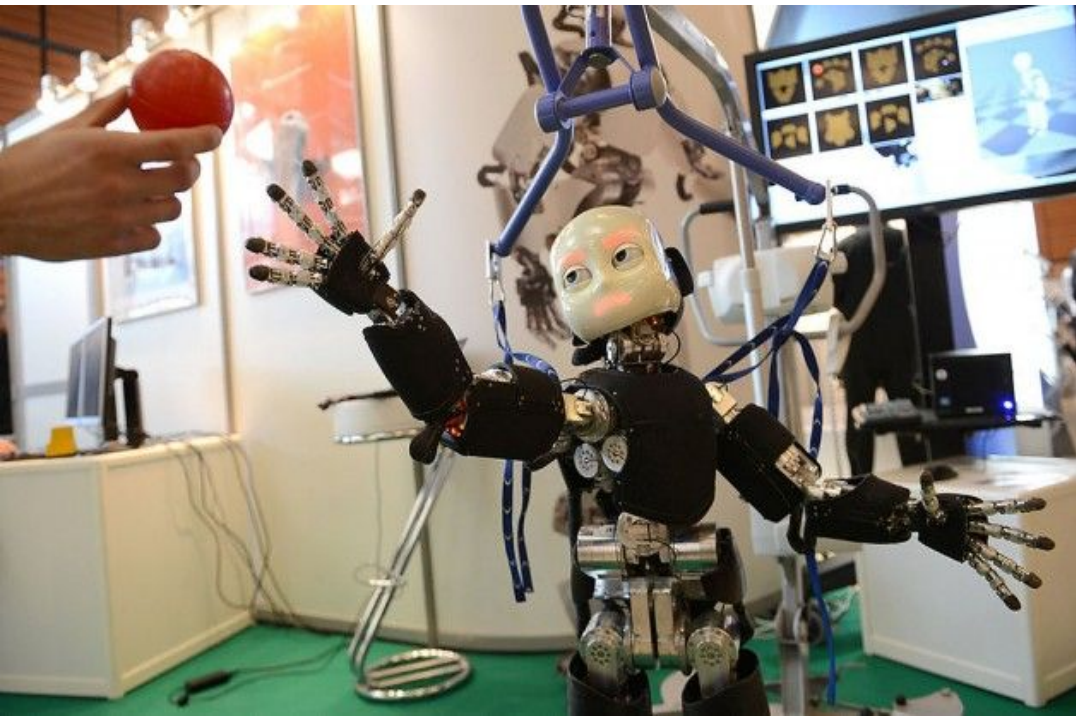


# УСТРОЙСТВА УПРАВЛЕНИЯ РОБОТАМИ

Работу выполнил: Мельников  
Даниил Станиславович

Студент группы ПИМ-21-1

# ОПРЕДЕЛЕНИЕ УСТРОЙСТВА УПРАВЛЕНИЯ



Устройство для обработки информации, поступающей по каналу связи и формирования и выдачи управляющих команд УРП в соответствии с управляющей программой

# РОБОТОТЕХНИЧЕСКИМИ СИСТЕМАМИ

ПО ТИПУ УПРАВЛЕНИЯ  
ПОДРАЗДЕЛЯЮТСЯ:

**Биотехнические:**

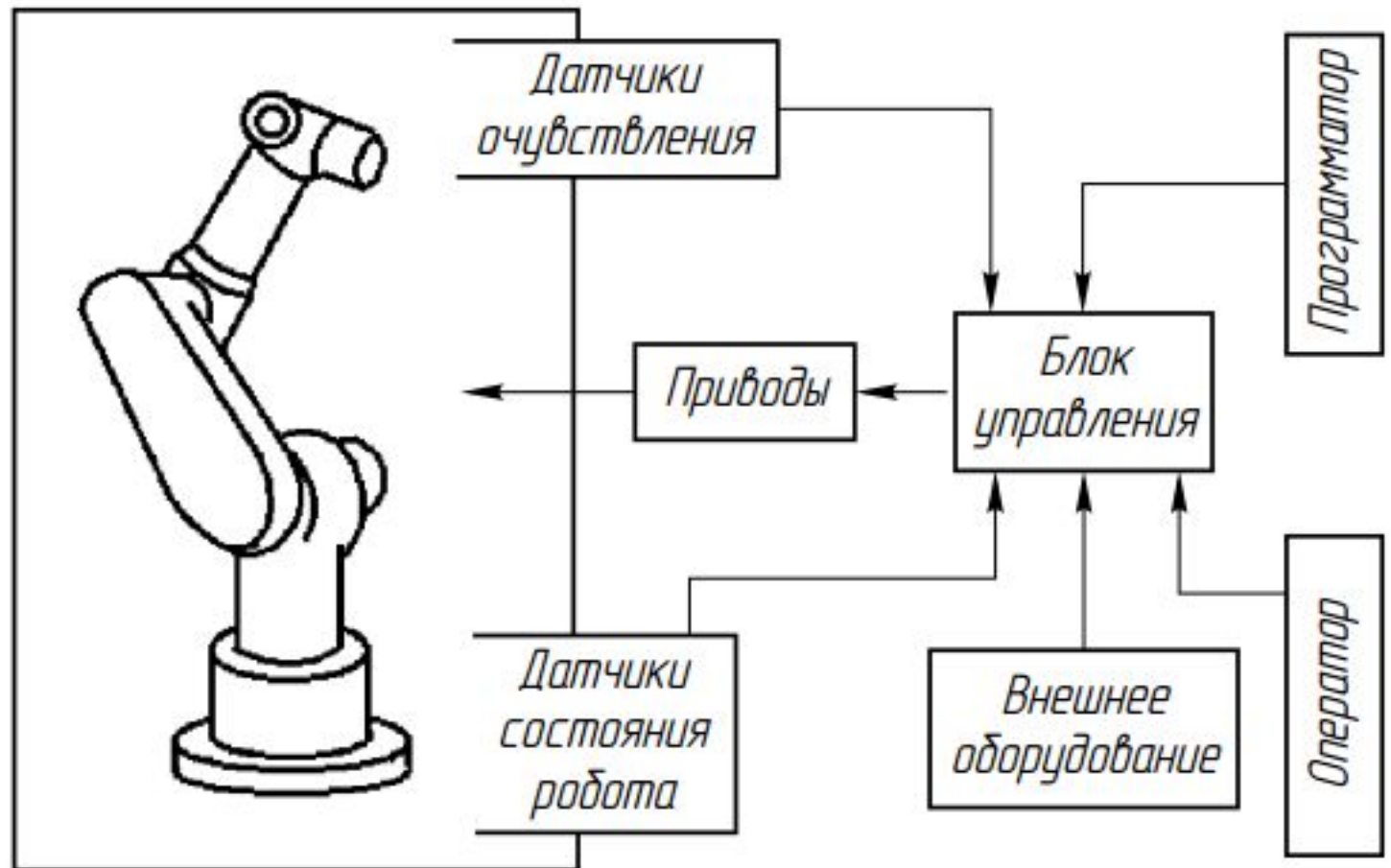
- командные
- копирующие
- полуавтоматические

**Автоматические:**

- программные
- адаптивные
- интеллектуальные

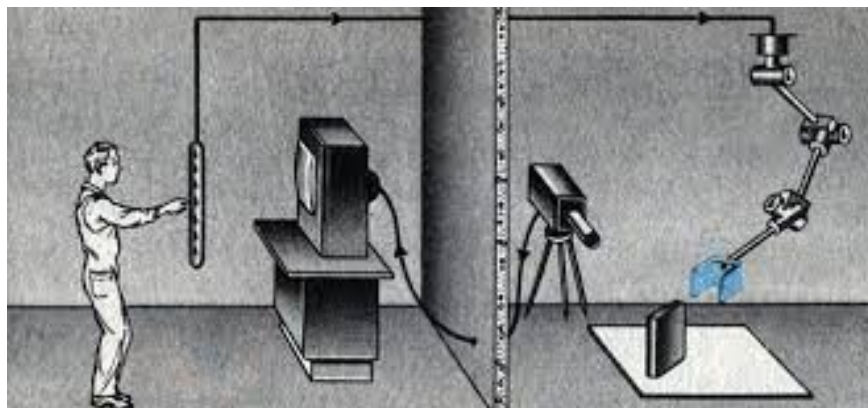
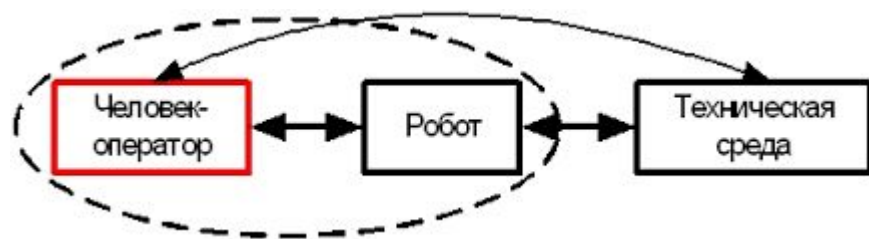
**Интерактивные:**

- автоматизированные
- супервизорные
- диалоговые



# БИОТЕХНИЧЕСКИЕ СИСТЕМЫ УПРАВЛЕНИЯ

Это категория, в которой манипулятор робота в точности копирует движение руки оператора





# АВТОМАТИЧЕСКИЕ СИСТЕМЫ УПРАВЛЕНИЯ

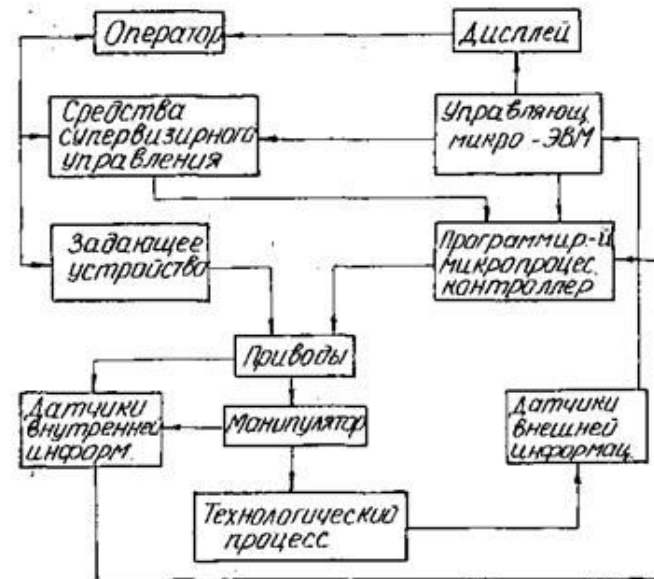
Это те СУ, которые способны работать без участия человека вовсе





# ИНТЕРАКТИВНЫЕ СИСТЕМЫ УПРАВЛЕНИЯ

Это «гибридные» СУ, которые основную массу времени работают как автоматические СУ, но при необходимости могут быть мгновенно переключены на управление человеком, или человек и автоматика работают поочередно





# СПАСИБО ЗА ВНИМАНИЕ! БИ-БУ-БИП

