

E

顺序排列机器人系统的操作原理。

(6.5.2) (TP 2)

驱动器所实践的任务由感应系统传送至控制系统。

控制系统发出动作指令，并控制驱动器的动作。

控制系统比较实际位姿与目标位姿后，发出下一个动作指令。

驱动器运用动力源运动。

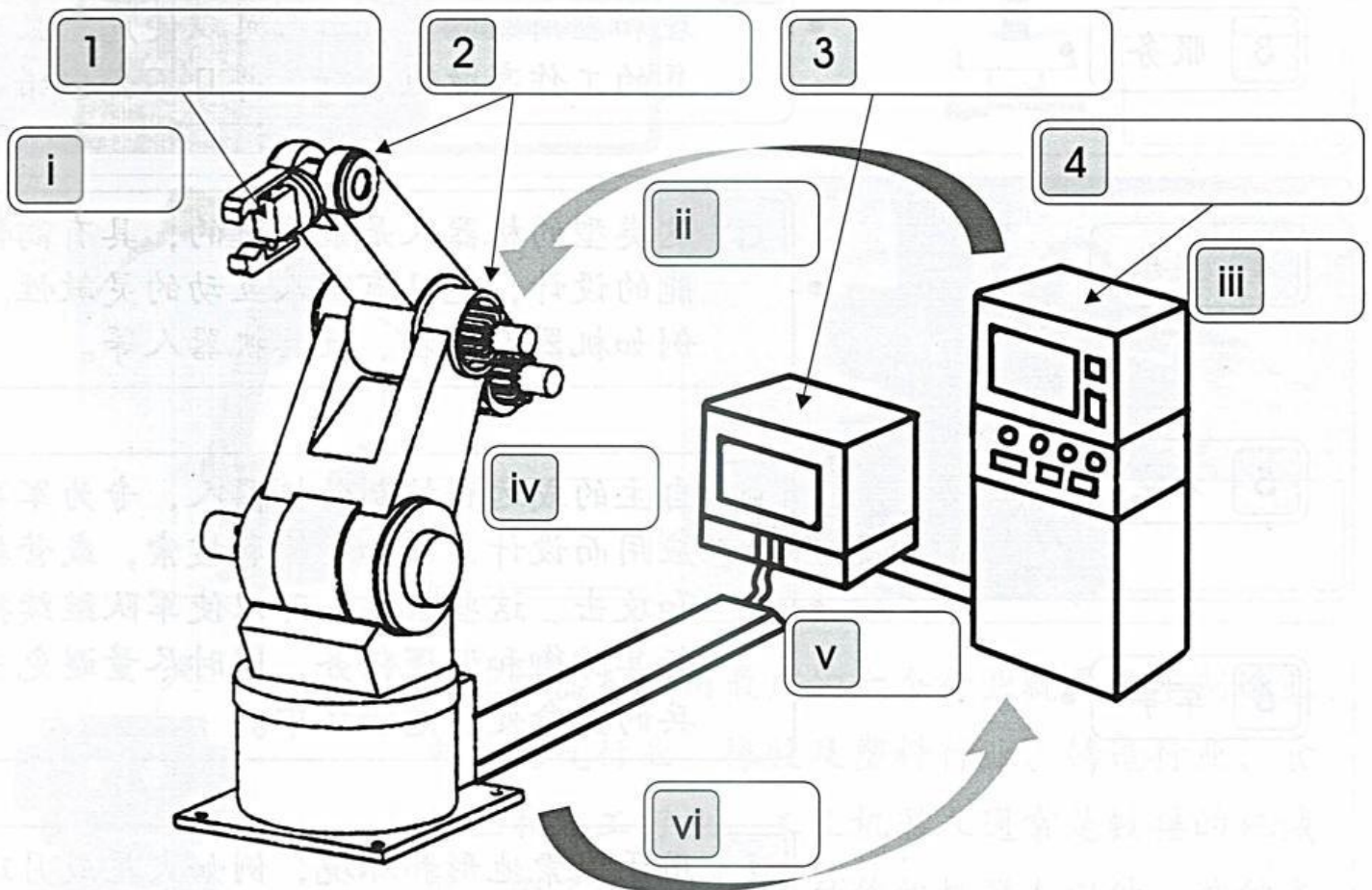
驱动器进行任务。

控制系统循环发出有关动作指令，直到完成任务。

F

填写机器人手臂的四大元素，并根据以上的操作原理在圆圈里写上序号。

(6.5.2) (TP 2)





各种机器人在不同的行业有不同的用途。画线连一连。

(6.5.1) (TP 1)

3

1 工业

2 医疗

3 服务

4 娱乐

5 太空

6 军事

a 最广泛的医疗机器人是外科手术机器人。它能够以最小的误差执行复杂的操作，精准和有效率地进行成功的手术。

b 常用于餐厅点餐或在酒店提供客房服务等。这类型的机器人可以将各种工作自动化并提高其效率和速度，还能降低成本。

c 这些机器人大多数用于电弧焊、材料处理和应用组装。机器人可以使危险且重复的工作高效地进行，并且不会出错。

d 这类型的机器人是最先进的，具有高性能的设计，也具有与人互动的灵敏性。例如机器人宠物、玩具机器人等。

e 自主的或远程控制的机器人，专为军事应用而设计，例如运输和搜索，或营救和攻击。这些机器人可以使军队继续执行其防御和巡逻任务，同时尽量避免士兵的生命处于危险之中。

f 用于探索地形和环境，如火星或月球，使人类更了解宇宙的奥秘。