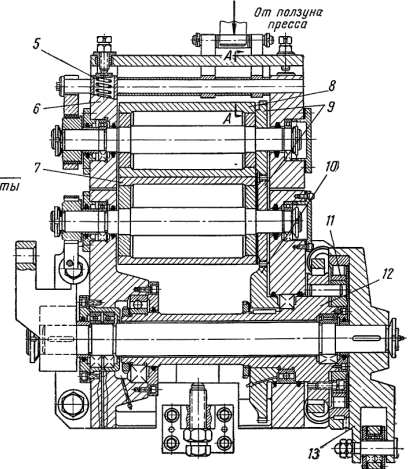
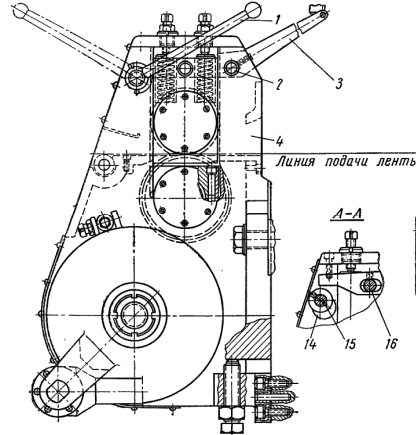
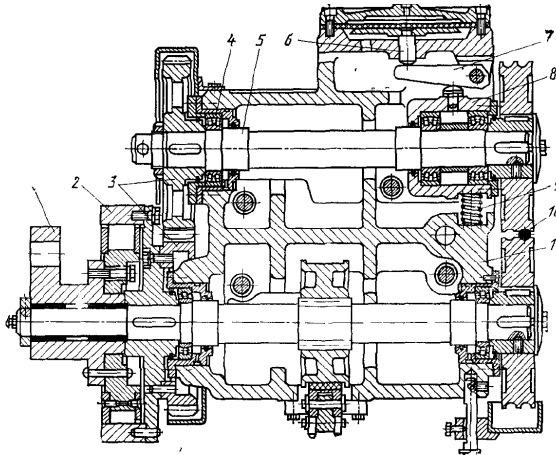
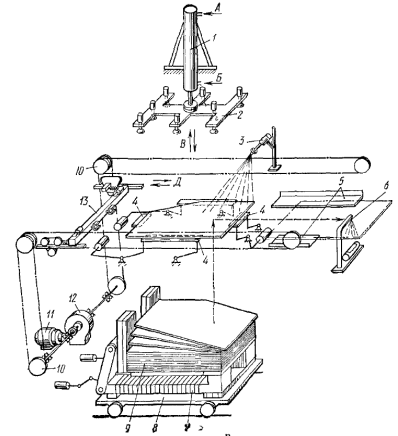
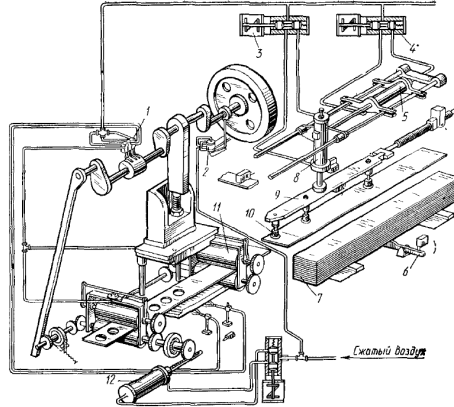
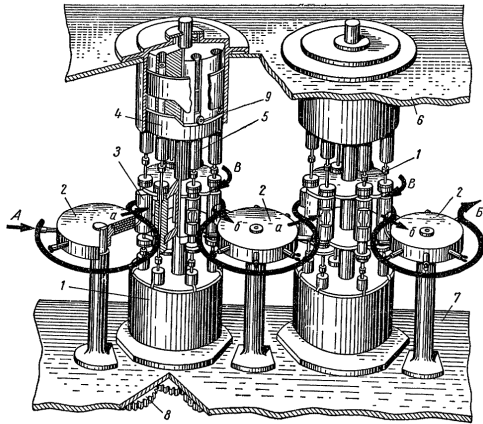


**СПИСОК ВОПРОСОВ ДЛЯ КОНТРОЛЬНОЙ РАБОТЫ И ЗАЧЕТА ПО
ДИСЦИПЛИНЕ «АВТОМАТИЗАЦИЯ ПРОИЗВОДСТВЕННЫХ
ПРОЦЕССОВ, МИКРОПРОЦЕССОРНАЯ ТЕХНИКА»
(заочная форма обучения)**

1. Понятие автоматизации и механизации
2. Роторные автоматические линии. Принцип работы роторных машин
3. Фрикционный захват для сортового круглого проката
4. Фрикционный захват для ленты
5. Пневматический захват. Конструкция управляемого подвижного и неподвижного пневматических захватов
6. Вспомогательные устройства для поворота заготовок при свободной ковке
7. Электромагнитный захват. Клиновой захватный орган
8. Ковочные манипуляторы. Конструкция рельсового манипулятора
9. Клещевой захватный орган. Ножевой захватный орган
10. Лотковое выносящее устройство
11. Толкающий захватный орган. Крючковый захват
12. Шибберная подача встроенная в штамп
13. Крючковый захват. Карманчиковый захватный орган
14. Подъемники. Подъемный стол с пневмогидравлическим приводом
15. Разматывающе - правильные устройства
16. Кривошипно-реечный механизм
17. Конструкция крючкового АБЗОО.
18. Пневматический привод
19. Механизмы периодического вращения. Принципиальные схемы обгонных муфт
20. Пневмогидравлический привод
21. Револьверная подача с приводом от ползуна пресса
22. Листоукладчики
23. Лотковое выносящее устройство
24. Удаляющие устройства для отходов. Конструкция вибротолка для удаления отходов
25. Выносящие подающие устройства процессов ковки. Безрельсовая напольная посадочная машина
26. Механическая рука с пневматическим захватом
27. Грейферная подача с пневматическим приводом
28. Крючковая подача с приводом от ползуна пресса
29. Полосоукладчики.
30. Автоматизированные стеллажи.
31. Устройство для смазывания ленты
32. Устройство для отрезки отходов (плоская заготовка) с приводом от ползуна пресса
33. Клинороликовая подача
34. Назначение материнской платы, процессора, видеокарты, оперативной памяти, жесткого диска в персональном компьютере.

Раздаточный материал для к.р. и зачета по дис-не «Автоматизация и микропроцессорная техника»



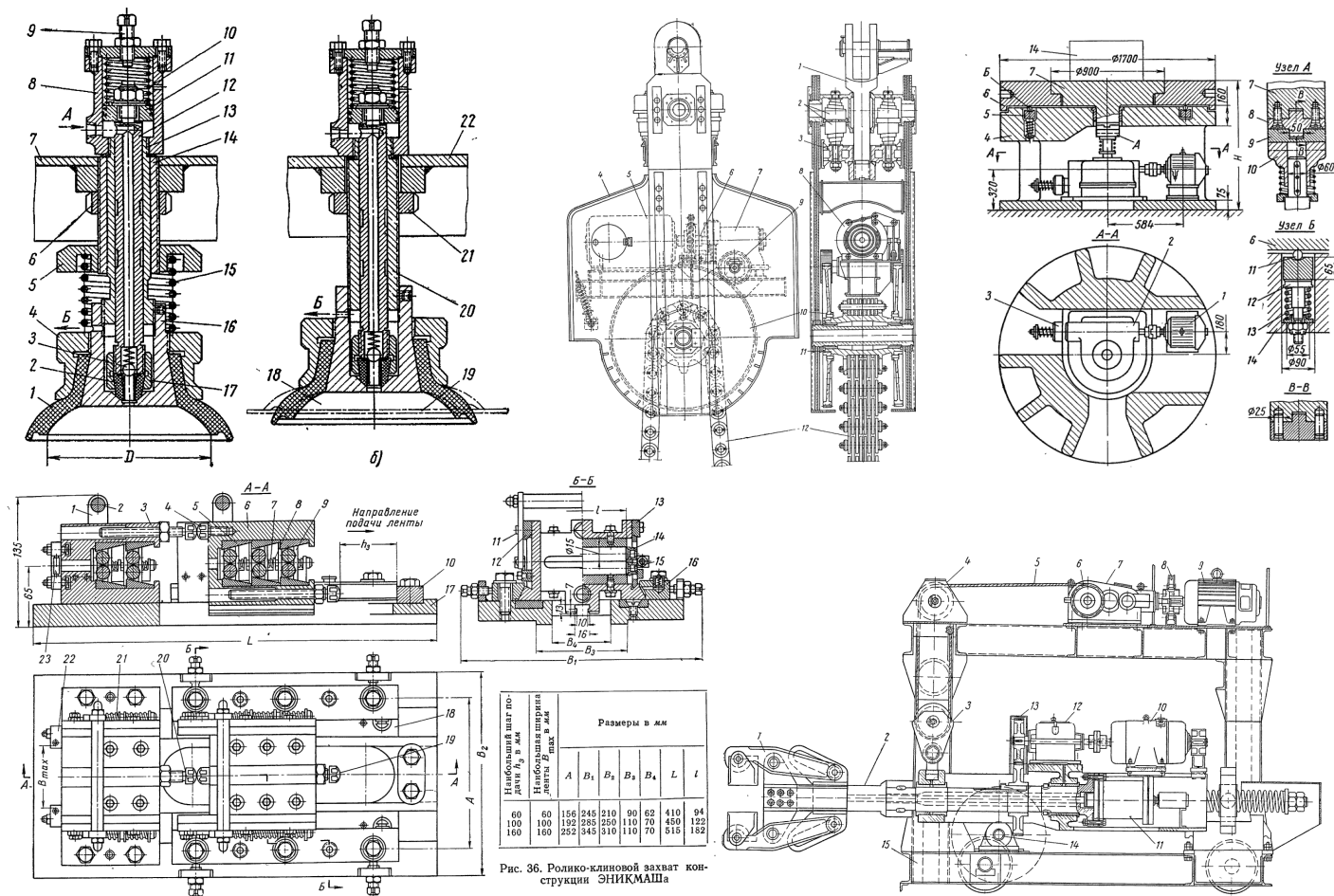


Рис. 36. Ролико-клиновой захват конструкции ЭНИКМАШ

