**Перелік питань**

з вибіркової навчальної дисципліни «Комп’ютерний аналіз та синтез механізмів»

(назва навчальної дисципліни)

за спеціальністю 133 «Галузеве машинобудування»,

освітнього рівня «Магістр»

|  |  |
| --- | --- |
| № з/п | Текст завдання |
| 1. | Функцію Анімація можна використовувати для: |
| 2. | Функцію Анімація можна використовувати для: |
| 3. | Функцію Базовий рух можна використовувати для: |
| 4. | Функцію Дослідження руху можна використовувати для: |
| 5. | Тимчасова шкала є: |
| 6. | Тимчасова шкала розташовується: |
| 7. | Тимчасова шкала відображає: |
| 8. | В дослідження руху для моделювання руху компонента або збірки доступні наступні елементи |
| 9. | В дослідження руху для моделювання руху компонента або збірки доступні наступні елементи |
| 10. | В дослідження руху для моделювання руху компонента або збірки доступні наступні елементи |
| 11. | Можна використовувати такі властивості спряжень в дослідженні руху (обрати правильну відповідь): |
| 12. | Можна використовувати такі властивості спряжень в дослідженні руху (обрати правильну відповідь): |
| 13. | Дослідження руху включають такі типи елементів сили: |
| 14. | Дослідження руху включають такі типи елементів сили: |
| 15. | Існують наступні види двигунів (вибрати правильну відповідь): |
| 16. | Існують наступні види двигунів (вибрати правильну відповідь): |
| 17. | Існують наступні види двигунів (вибрати правильну відповідь): |
| 18. | Двигун може здійснювати наступні види руху (вибрати правильні відповіді): |
| 19. | Двигун може здійснювати наступні види руху (вибрати правильні відповіді): |
| 20. | Конструктор функцій можна використовувати для |
| 21. | Конструктор функцій можна використовувати для того, що б |
| 22. | В конструкторі функцій профілю двигуна чи сили можна вибрати |
| 23. | Для варіанту «Сегменты» в конструкторі функцій |
| 24. | Для варіанту «Точки данных» в конструкторі функцій |
| 25. | Для варіанту «Выражение» в конструкторі функцій |
| 26. | Контакт компонентів в модулі Motion можна задати наступними способами |
| 27. | Кусково-задана функція |
| 28. | На даному рисунку зображена |
| 29. | Інтерполяція, інтерполювання |
| 30. | Вказати доступні способи інтерполяції точок даних в конструкторі функцій SolidWorks Motion |
| 31. | STEP функція є |
| 32. | На даному рисунку зображена  Ð ÐµÐ·ÑÐ»ÑÑÐ°Ñ Ð¿Ð¾ÑÑÐºÑ Ð·Ð¾Ð±ÑÐ°Ð¶ÐµÐ½Ñ Ð·Ð° Ð·Ð°Ð¿Ð¸ÑÐ¾Ð¼ "ÑÑÐ½ÐºÑÐ¸Ñ STEP" |
| 33. | У запису функції STEP(TIME,0,0D,1,75D)+STEP(TIME,1.5,0D,2.5,-75D) записом «**TIME**» вказується |
| 34. | У запису функції STEP(TIME,0,0D,1,75D)+STEP(TIME,1.5,0D,2.5,-75D) записом «**0,0D**» вказується |
| 35. | У запису функції STEP(TIME,0,0D,1,75D)+STEP(TIME,1.5,0D,2.5,-75D) записом «**1,75D**» вказується |
| 36. | У запису функції STEP(TIME,0,0D,1,75D)+STEP(TIME,1.5,0D,2.5,-75D) записом «**1.5,0D**» вказується |
| 37. | У запису функції STEP(TIME,0,0D,1,75D)+STEP(TIME,1.5,0D,2.5,-75D) записом «**2.5,-75D**» вказується |
| 38. | В модулі для аналізу контактів є можливість використовувати |
| 39. | Коефіцієнт відновлення |
| 40. | Згідно моделі коефіцієнт відновлення визначається по наступному виразу |
| 41. | У формулі, котра визначає коефіцієнт Пуассона та |
| 42. | У формулі, котра визначає коефіцієнт Пуассона та |
| 43. | У формулі, котра визначає коефіцієнт Пуассона |
| 44. | Якщо е=1 то удар |
| 45. | Якщо е=0 то удар |
| 46. | Коефіцієнт відновлення можна визначити |
| 47. | При взаємодії сила контакту визначається за наступною залежністю, де |
| 48. | При взаємодії сила контакту визначається за наступною залежністю, де |
| 49. | При взаємодії сила контакту визначається за наступною залежністю, де |
| 50. | При взаємодії сила контакту визначається за наступною залежністю, де |
| 51. | Коефіцієнт жорсткості k можливо точно визначити використовуючи модуль |
| 52. | Коефіцієнт демпфування е можливо визначити використовуючи модуль |
| 53. | Коефіцієнт жорсткості k можливо визначити наступними способами |
| 54. | Коефіцієнт демпфування е можливо визначити виконавши |
| 55. | Коефіцієнт демпфування може приймати значення |
| 56. | Кулачком називається |
| 57. | Найчастіше застосовують кулачкові механізми, в яких кулачок здійснює |
| 58. | Одним з недоліків кулачкових механізмів є необхідність забезпечувати |
| 59. | Постійний контакт елементів у вищій кінематичній парі може забезпечуватися |
| 60. | Конструктивне замикання забезпечується |
| 61. | Силове замикання забезпечується |
| 62. | Для зменшення втрат на тертя, підвищення стійкості проти спрацювання, надійності та довговічності механізму, між кулачком і штовхачем |
| 63. | Встановлення ролика Встановлення ролика дозволяє частково дозволяє частково |
| 64. | У дереві дослідження панелі Motion Manager можна експортувати епюри у файл формату |
| 65. | CSV |
| 66. | На рисунку показано, що використано наступне спряження |
| 67. | На даному рисунку показано, що |
| 68. | На даному рисунку чорна лінія на котру вказує стрілка є |
| 69. | Форматом CSV насправді називають |
| 70. | Форматом CSV насправді називають |
| 71. | Імпорт текстового файлу шляхом його відкриття в Microsoft Excel можна здійснити шляхом виконання команд |
| 72. | Створити деталь з епюри «Путь отслеживания» можна використовуючи команду |
| 73. | Створити деталь з епюри «Путь отслеживания» можна використовуючи команду |
| 74. | Для проекціонування кривої (котра одержана з імпорту епюри «Путь отслеживания») на площину з метою створення ескізу необхідно використати команду |
| 75. | Програму Solidworks Motion можна використовувати для обчислення сил у моделях |
| 76. | Орієнтація однієї системи координат відносно іншої системи координат визначається послідовністю |
| 77. | Одна послідовність зафіксованого в просторі обертання включає |
| 78. | Кути **крену**, **тангажу** і **розвороту** в результатах аналізу руху представляють собою послідовність значень кутів повороту навколо осей |
| 79. | **Тангаж** - це кут повороту системи координат навколо осі |
| 80. | **Розворот** - це кут повороту системи координат навколо осі |
| 81. | Властивості втулок можуть зробити спряження до деякої міри |
| 82. | Спряження, що володіють властивостями втулки, можуть дати більш реалістичний розподіл сил в аналізі |
| 83. | На даному рисунку показано |
| 84. | Амплітуда коливань такого двигуна становить |
| 85. | Частота коливань такого двигуна становить |
| 86. | На даному рисунку показано |
| 87. | Постійна демпфування даної пружини становить |
| 88. | Число витків даної пружини становить |
| 89. | Коефіцієнт пружності даної пружини становить |
| 90. | Елементи втулки дозволяють деформуватися |
| 91. | На що вказує гістерезис отриманих кривих |
| 92. | Діаметр дроту даної пружини становить |
| 93. | Активація опції «Изотропний» на рисунку нижче означає, що |
| 94. | Деактивація опції «Изотропний» на рисунку нижче означає, що |
| 95. | Для перехідних втулок необхідно задати наступні параметри |
| 96. | Cтепені свободи - це |
| 97. | Тверде тіло |
| 98. | Тверде тіло може мати |
| 99. | При додаванні механічного спряження «Шарнир» загальна кількість «видалених» степенів свободи становить |
| 100. | При додаванні механічного спряження «Универсальный шарнир» загальна кількість «видалених» степенів свободи становить |
| 101. | При додаванні механічного спряження «Винт» загальна кількість «видалених» степенів свободи становить |
| 102. | При додаванні стандартного спряження «Концентричность» для 2-х циліндрів загальна кількість «видалених» степенів свободи становить |
| 103. | При додаванні стандартного спряження «Концентричность» для 2-х сфер загальна кількість «видалених» степенів свободи становить |
| 104. | При додаванні стандартного спряження «Заблокировать» кількість «видалених» степенів свободи становить |
| 105. | При додаванні стандартного спряження «Совпадение» для 2-х точок загальна кількість «видалених» степенів свободи становить |
| 106. | Для досліджень Motion Analysis наявність повторюваних спряжень еквівалентно |
| 107. | Для досліджень Motion Analysis наявність повторюваних спряжень призводить до того, що |
| 108. | Один з варіантів уникнення утворення повторювальних обмежень |
| 109. | Виходячи з даного рисунку система має наступне число степенів свободи |
| 110. | Виходячи з даного рисунку система має наступне число обмежень, котрі повторюються |
| 111. | В цілому черговість видалення повторювальних обмежень в SolidWorks наступна |
| 112. | Виходячи з даного рисунку система має наступне число степенів свободи |
| 113. | У випадку коли SolidWorks не зможе видалити надлишкові обмеження |
| 114. | Даний рисунок означає, що |
| 115. | Виходячи з даного рисунку число надлишкових обмежень становить |
| 116. | Використання втулок має такі особливості |
| 117. | Використання втулок має такі особливості |
| 118. | Використання втулок має такі особливості |
| 119. | Використання втулок має такі особливості |
| 120. | Кожна задача визначається |
| 121. | Наступні типи датчиків можуть бути використані при моделюванні на основі подій |
| 122. | Наступні типи датчиків можуть бути використані при моделюванні на основі подій |
| 123. | Даний рисунок відповідає наступному типу датчика |
| 124. | На даному рисунку показані налаштування наступного типу двигуна |
| 125. | Дана піктограмка означає  http://help.solidworks.com/2016/Russian/SolidWorks/motionstudies/sde1450467746134.image |
| 126. | Тригер (Керуюча подія) |
| 127. | Виходячи з інформації на картинці, датчик дасть сигнал коли відслідковуваний об’єкт наблизиться на відстань |
| 128. | Тригер (Керуюча подія) |
| 129. | Дії (зміст задачі) можуть бути наступні |
| 130. | Дана піктограма означає наступний профіль двигуна з постійною швидкістю, постійною силою або обертаючим моментом  http://help.solidworks.com/2016/Russian/SolidWorks/motionstudies/iyx1450467751058.image |
| 131. | Дана піктограма означає наступний профіль двигуна з постійною швидкістю, постійною силою або обертаючим моментом  http://help.solidworks.com/2016/Russian/SolidWorks/motionstudies/mow1450467751576.image |
| 132. | Дана піктограма означає наступний профіль двигуна з постійною швидкістю, постійною силою або обертаючим моментом  http://help.solidworks.com/2016/Russian/SolidWorks/motionstudies/hvj1450467752158.image |
| 133. | Дана піктограма означає наступний профіль двигуна з постійною швидкістю, постійною силою або обертаючим моментом  http://help.solidworks.com/2016/Russian/SolidWorks/motionstudies/cux1450467753713.image |
| 134. | Дана піктограма означає наступний профіль двигуна з постійною швидкістю, постійною силою або обертаючим моментом  http://help.solidworks.com/2016/Russian/SolidWorks/motionstudies/vlj1450467754216.image |
| 135. | Кожен запуск завдання і закінчення на Timeline View ідентифікується з |
| 136. | Чи можна здійснити експорт таблиці завдань в файл з розширенням csv для подальшого використання в програмах управління автоматикою |
| 137. | Чи можна при моделюванні руху на основі подій визначати силу контакту компонентів? |
| 138. | На даному рисунку показані налаштування наступного типу двигуна |
| 139. | Чи можуть задачі виконуватися паралельно (накладатися в часі)? |
| 140. | Дисбаланс і моменти дисбалансів |
| 141. | Дисбаланс і моменти дисбалансів |
| 142. | Балансуванням називають процес визначення |
| 143. | Балансування еквівалентне зрівноважуванню системи |
| 144. | На практиці балансування проводять |
| 145. | При статичній неврівноваженості |
| 146. | При моментній неврівноваженості |
| 147. | При динамічній неврівноваженості точці S, і головний вектор дисбалансів Dc, і |
| 148. | Залежно від взаємного розташування осі обертання й головної цетральної осі інерції x-x наступні види неврівноваженості роторів |
| 149. | На даному рисунку схематично показано |
| 150. | На даному рисунку схематично показано |
| 151. | На даному рисунку схематично показано |
| 152. | На даному рисунку показано |
| 153. | При адаптації моделі до динамічного аналізу частина спряжень переведено в стан «Погашено», частина замінена спряженням «Заблокировать» і залишено лише 1 спряження «Концентричність». До яких деталей відноситься дане спряження? |
| 154. | За наступною залежністю можна визначити  Описание: C:\Users\Админ\Desktop\статичне і динамічне врівноваження конусної дробарки\30.jpg |
| 155. | На даному рисунку (епюрі) показано характер залежності сили протидії по осі Х.    З урахуванням того, що вісь Y вертикальна, який буде мати вид даний графік по осі Z. |
| 156. | На даному рисунку (епюрі) показано значення сили протидії по осі Х на різних проміжках часу.    З урахуванням того, що вісь Y вертикальна, які значення може приймати сила протиді по осі Z. |
| 157. | На даному рисунку (епюрі) показано характер залежності реактивного моменту (Х складова) від часу.    З урахуванням того, що вісь Y вертикальна, який буде мати вид даний графік (епюра) по осі Z (Z складова). |
| 158. | В групі спряжень адаптованої збірки конусної дробаки 0 повторень, це в свою чергу |
| 159. | Динамічий аналіз конусної дробарки варто на етапі проектування доцільно проводити |
| 160. | Наступний характер залежності реактивного моменту від часу у випадку динамічного аналізу конусної дробарки можна пояснити |
| 161. | Спряження шляху обмежує обрану точку компонента |
| 162. | Чи можна визначити крок й відхилення компонента при проходженні шляху? |
| 163. | В якості траєкторії можуть бути використані |
| 164. | В якості траєкторії можуть бути використані |
| 165. | В якості траєкторії можуть бути використані |
| 166. | При побудові шляху для складних кривих доречно використовувати |
| 167. | Що означає опція «Свободно» в налаштуваннях спряження шляху |
| 168. | Що означає опція «Відстань уздовж шляху» в налаштуваннях спряження шляху |
| 169. | Що означає опція «Відсоток уздовж шляху» в налаштуваннях спряження шляху |
| 170. | Рух компонента вздовж шляху забезпечується |
| 171. | На рисунку нижче показано |
| 172. | Виділена піктограмка на рисунку (компонента «HYDRAULIC CYLINDER») означає, що |
| 173. | Виділена піктограмка на рисунку (компонента «GRAB SIDE») означає, що |
| 174. | «0 повторений» на рисунку нижче означає, що |
| 175. | Визначити профіль переміщення двигуна шляху по інтервалах руху можна за допомогою |
| 176. | Спряження шляху відноситься до |
| 177. | Чи можна у випадку використання спряження шляху побудувати епюри силових факторів? |
| 178. | Чи можна у випадку використання спряження шляху експортувати навантаження з завантажених спряжень у модуль Simulation? |
| 179. | На рисунку нижче показано, що двигун шляху має постійну(-не) |
| 180. | Закон руху двигуна шляху можна сформувати шляхом використання |
| 181. | Анімація — це дослідження руху, яке моделює |
| 182. | Дослідження руху є графічним моделюванням |
| 183. | У дослідження руху можна включити |
| 184. | Ключові точки можна використовувати для |
| 185. | Basic Motion |
| 186. | Basic Motion |
| 187. | Аналіз руху |
| 188. | Чи можна змінювати колір компонента збірки під час дослідження руху? |
| 189. | Чи можна змінювати відображення компонента збірки під час дослідження руху? |
| 190. | Чи можна копіювати ключові точки на тимчасовій шкалі? |
| 191. | Чи можна створити відеокліп моделювання руху? |
| 192. | Графічне моделювання руху за рахунок точного позиціонування реалізується за рахунок |
| 193. | Чи можна створювати ключові точки для спряжень збірки та змінювати стан спряжень? |
| 194. | Чи можна задавати обертання збірки під час дослідження руху? |
| 195. | Чи можна створювати ключові точки для двигуна шляху? |
| 196. | Який вплив буде мати кількість кадрів в секунду на графічне моделювання руху? |
| 197. | Чи можливо додавати демпфери в дослідженнях де є двигун шляху, якщо мова йде про аналіз руху? |
| 198. | Вказати вірну послідовність наростання можливостей аналізу |
| 199. | Які категорії спряжень доступні в Motion |
| 200. | Чи можна завантажити несучі грані спряження шляху? |
| 201. | Двигун з такими параметрами являється |
| 202. | На даному рисунку показано |
| 203. | Для імпортування навантажень руху та визначити сценарії проектування потрібно вибрати |
| 204. | На даному рисунку зображено |
| 205. | Амплітуда коливань двигуна з такими параметрами |
| 206. | Частота коливань двигуна з такими параметрами |
| 207. | Кулачковий механізм являє собою |
| 208. | Одним з недоліків кулачкових механізмів є |
| 209. | Роликові вихідні ланки використовують коли є |
| 210. | Кулачком називається ланка |
| 211. | Встановлення ролика дозволяє частково |
| 212. | Силове замикання забезпечується |
| 213. | Геометричне замикання забезпечується |
| 214. | Постійний контакт елементів у вищій кінематичній парі може забезпечуватися |
| 215. | Цифрою 2 позначений |
| 216. | Цифрою 1 позначений |
| 217. | Цифрою 3 позначений |
| 218. | Цифрою 2 позначений |
| 219. | Цифрою 1 позначений |
| 220. | Цифрою 3 позначений |
| 221. | Чи можна застосовувати параметризацію до деталей збірок, котрі досліджуються за допомогою SolidWorks Motion |
| 222. | В задачах кінематики |
| 223. | В задачах динаміки |
| 224. | Динаміка механізму описується |
| 225. | Рух даної системи (див. рис) можна описати наступним рівнянням |
| 226. | Дана формула  може бути отримана з |
| 227. | В даній формулі  символ означає |
| 228. | В даній формулі  символ означає |
| 229. | В даній формулі  символ означає |
| 230. | Цифрою 1 позначено |
| 231. | Цифрою 2 позначено |
| 232. | Цифрою 3 позначено |
| 233. | Цифрою 4 позначено |
| 234. | Числом Грублера називається величина, що визначається наступною формулою |
| 246. | В формулі Грублера символ M означає |
| 247. | В формулі Грублера символ O означає |
| 248. | В формулі Грублера символ N означає |
| 249. | Якщо число Грублера більше нуля, то це означає, що |
| 250. | Якщо число Грублера більше нуля, то це означає, що |
| 251. | Інтегратор GSTIFF забезпечує |
| 252. | Інтегратор S12\_GSTIFF забезпечує |
| 253. | Інтегратор WSTIFF забезпечує |
| 254. | За промовчанням Motion використовує наступний тип інтегратора |
| 255. | Чи можна використовувати SolidWorks Motion для перевірки інтерференції в русі? |
| 256. | Дане вікно використовується для |
| 257. | Даний рисунок означає |
| 258. | Чи може рух в динамічному дослідженні Motion спричинятися дією тільки сили? |
| 259. | Чи можна в Motion задавати силу лише на певному проміжку дослідження? |
| 260. | В дослідженні Motion доступні наступні функції сили |
| 261. | В дослідженні Motion доступні наступні функції сили |
| 262. | Для механічного з’єднання «Редуктор» є важливим профіль зубів колеса та шестерні? |
| 263. | Чи можна застосувати спряження «Редуктор» до коліс без зубців? |
| 264. | Чи можна визначити напруження в зубцях при використанні спряження «Редуктор» в SolidWorks Motion |
| 265. | Чи буде різниця в значеннях кінематичних величин (наприклад, положення центра мас компонента) якщо їх визначати в динамічному досліджені (в якому на рух впливають сили) |
| 266. | Дана залежність  Справедлива якщо |
| 267. | Підзбірка збірки SolidWorks Motion може виступати жорстким тілом? |
| 268. | В SolidWorks Motion визначення гравітації має наступні складові |
| 269. | Сили в SolidWorks Motion можна прикласти до |
| 270. | Сили в SolidWorks Motion можна прикласти до |
| 271. | Сили в SolidWorks Motion можна прикласти до |
| 272. | Функцію Анімація можна використовувати для: |
| 273. | Функцію Анімація можна використовувати для: |
| 274. | Функцію Базовий рух можна використовувати для: |
| 275. | Функцію Дослідження руху можна використовувати для: |
| 246. | Тимчасова шкала є: |
| 247. | Тимчасова шкала розташовується: |
| 248. | Тимчасова шкала відображає: |
| 249. | В дослідження руху для моделювання руху компонента або збірки доступні наступні елементи |
| 250. | В дослідження руху для моделювання руху компонента або збірки доступні наступні елементи |
| 251. | В дослідження руху для моделювання руху компонента або збірки доступні наступні елементи |
| 252. | Можна використовувати такі властивості спряжень в дослідженні руху (обрати правильну відповідь): |
| 253. | Можна використовувати такі властивості спряжень в дослідженні руху (обрати правильну відповідь): |
| 254. | Дослідження руху включають такі типи елементів сили: |
| 255. | Дослідження руху включають такі типи елементів сили: |
| 256. | Існують наступні види двигунів (вибрати правильну відповідь): |
| 257. | Існують наступні види двигунів (вибрати правильну відповідь): |
| 258. | Існують наступні види двигунів (вибрати правильну відповідь): |
| 259. | Двигун може здійснювати наступні види руху (вибрати правильні відповіді): |
| 260. | Двигун може здійснювати наступні види руху (вибрати правильні відповіді): |