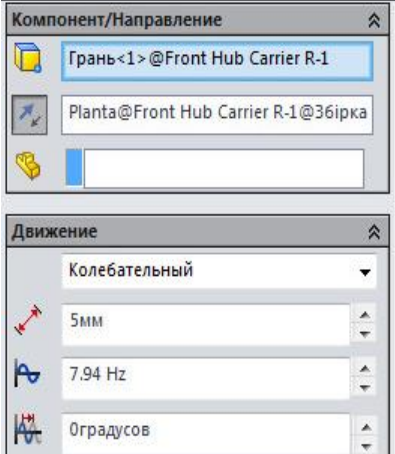
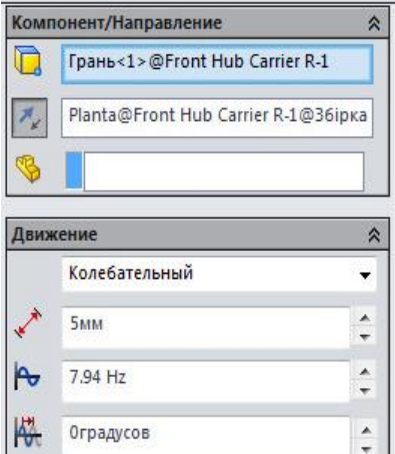
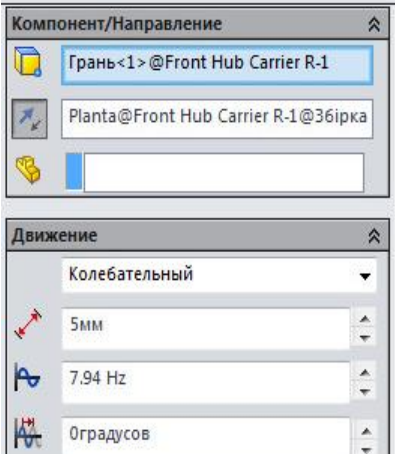
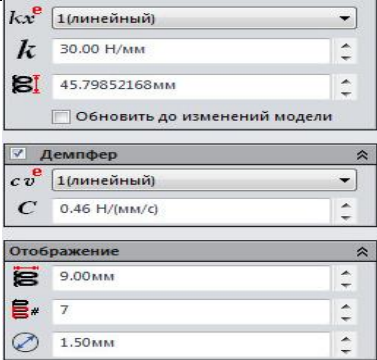
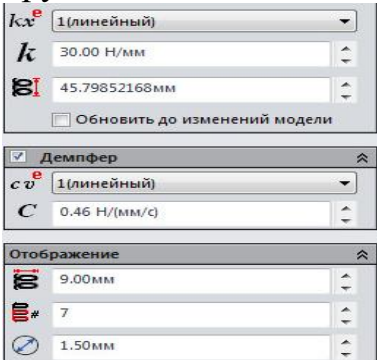
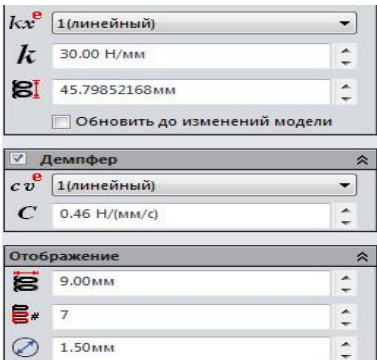
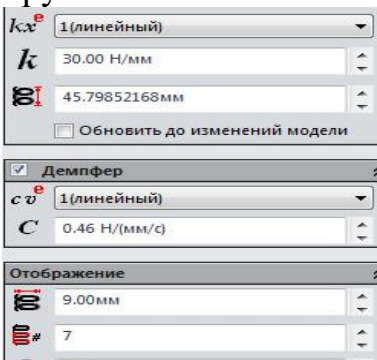
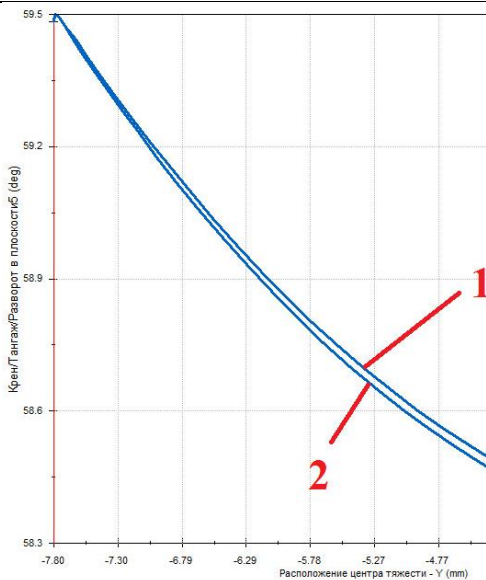


| № п/п | Текст завдання | Варіанти відповідей |
|--|--|---------------------|
| <i>Кінематика та динаміка механізмів в середовищі SolidWorks Motion</i> | | |
| 1. | Функцію Анімація можна використовувати для: | |
| 2. | Функцію Анімація можна використовувати для: | |
| 3. | Функцію Базовий рух можна 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 | |
| Крен, тангаж та розворот в площині | | |
| 21. | Орієнтація однієї системи координат відносно іншої системи координат визначається послідовністю | |
| 22. | Одна послідовність зафіксованого в просторі обертання включає | |
| 23. | Кути крену, тангажу і розвороту в результатах аналізу руху представляють собою послідовність значень кутів повороту навколо осей | |
| 24. | Тангаж - це кут повороту системи координат навколо осі | |
| 25. | Розворот - це кут повороту системи координат навколо осі | |
| 26. | Властивості втулок можуть зробити спряження до деякої міри | |
| 27. | Спряження, що володіють властивостями втулки, можуть дати більш реалістичний розподіл сил в аналізі | |

| | | |
|-----|---|--|
| 28. | <p>На даному рисунку показано</p>  | |
| 29. | <p>Амплітуда коливань такого двигуна становить</p>  | |
| 30. | <p>Частота коливань такого двигуна становить</p>  | |
| 31. | <p>На даному рисунку показано</p> | |

| | | |
|-----|---|--|
| |  | |
| 32. | <p>Постійна демпфування даної пружини становить</p>  | |
| 33. | <p>Число витків даної пружини становить</p>  | |
| 34. | <p>Коефіцієнт пружності даної пружини становить</p>  | |
| 35. | <p>Елементи втулки дозволяють деформуватися</p> | |
| 36. | <p>На що вказує гістерезис отриманих кривих</p> | |



37. Диаметр дроту даної пружини становить

К_х 1 (линейный)

k 30.00 Н/мм

δ 45.79852168 мм

Обновить до изменений модели

Демпфер

c 1 (линейный)

C 0.46 Н/(мм/с)

Отображение

δ 9.00 мм

$\#$ 7

ϕ 1.50 мм

38. Активація опції «Изотропный» на рисунку нижче означає, що

Concentric2 ?

Сопряжения Анализ

Трение

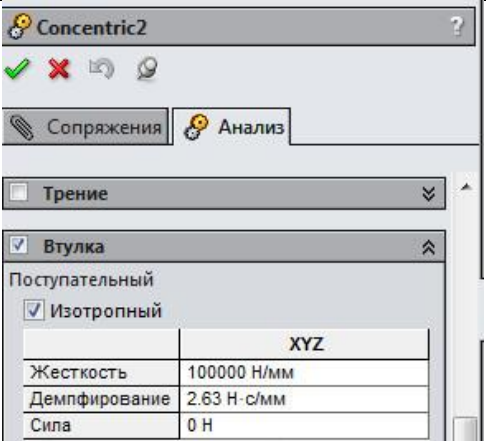
Втулка

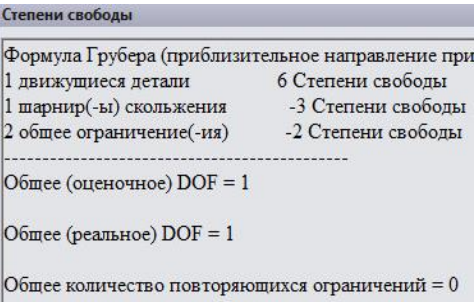
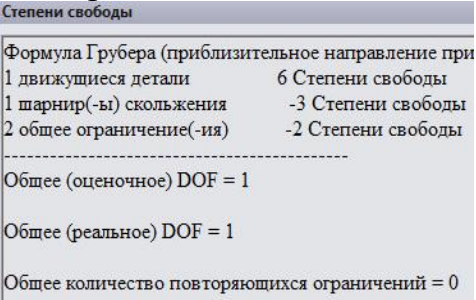
Поступательный

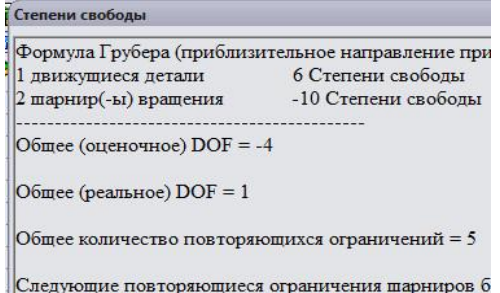
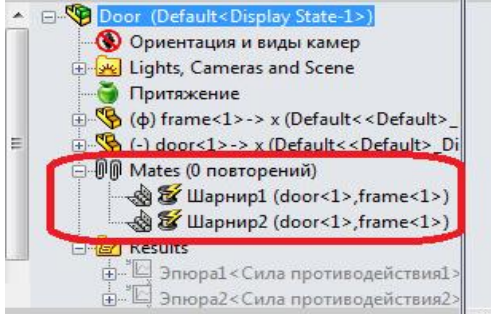
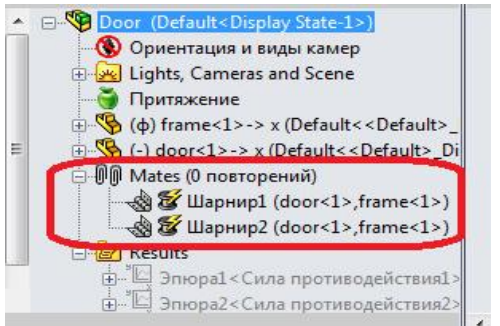
Изотропный

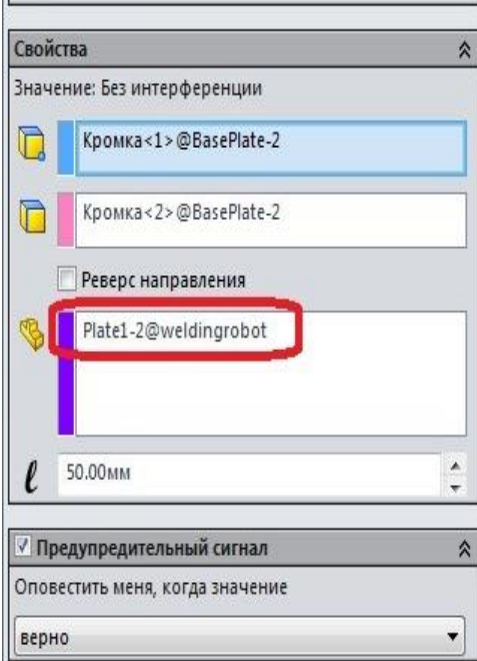
| | XYZ |
|---------------|-------------|
| Жесткость | 100000 Н/мм |
| Демпфирование | 2.63 Н·с/мм |
| Сила | 0 Н |

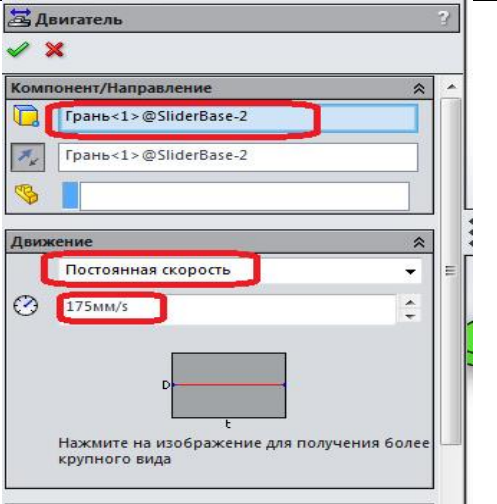

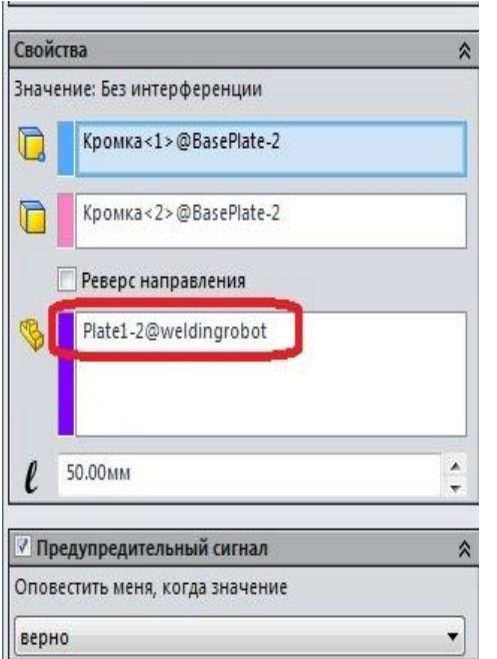
39. Деактивація опції «Изотропный» на рисунку нижче означає, що

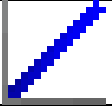
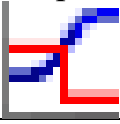
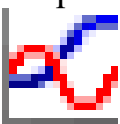
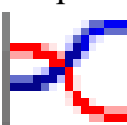
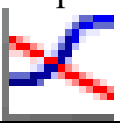
| | | |
|---|--|--|
| |  | |
| 40. | Для перехідних втулок необхідно задати наступні параметри | |
| Надлишковість зв'язків (спряжень) при динамічному дослідженні механізмів | | |
| 41. | Степені свободи - це | |
| 42. | Тверде тіло | |
| 43. | Тверде тіло може мати | |
| 44. | При додаванні механічного спряження «Шарнир» загальна кількість «видалених» степенів свободи становить | |
| 45. | При додаванні механічного спряження «Универсальный шарнир» загальна кількість «видалених» степенів свободи становить | |
| 46. | При додаванні механічного спряження «Винт» загальна кількість «видалених» степенів свободи становить | |
| 47. | При додаванні стандартного спряження «Концентричность» для 2-х циліндрів загальна кількість «видалених» степенів свободи становить | |
| 48. | При додаванні стандартного спряження «Концентричность» для 2-х сфер загальна кількість | |

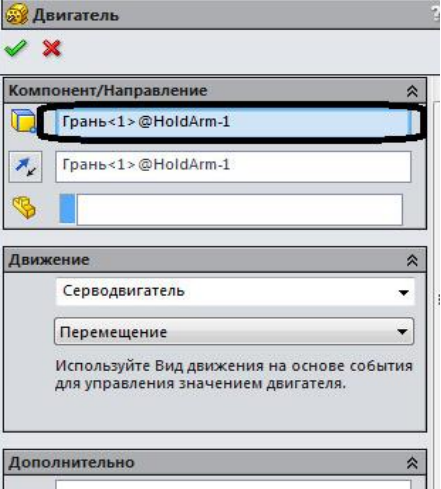
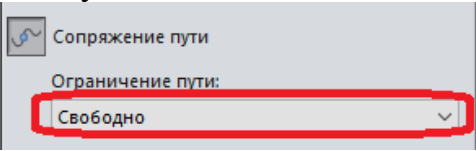
| | | |
|-----|--|--|
| | «видалених» степенів свободи становить | |
| 49. | При додаванні стандартного спряження «Заблокировать» кількість «видалених» степенів свободи становить | |
| 50. | При додаванні стандартного спряження «Совпадение» для 2-х точок загальна кількість «видалених» степенів свободи становить | |
| 51. | Для досліджень Motion Analysis наявність повторюваних спряжень еквівалентно | |
| 52. | Для досліджень Motion Analysis наявність повторюваних спряжень призводить до того, що | |
| 53. | Один з варіантів уникнення утворення повторювальних обмежень | |
| 54. | Виходячи з даного рисунку система має наступне число степенів свободи  | |
| 55. | Виходячи з даного рисунку система має наступне число обмежень, котрі повторюються  | |

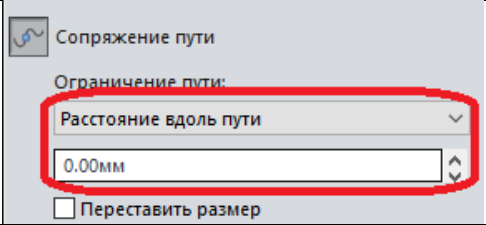
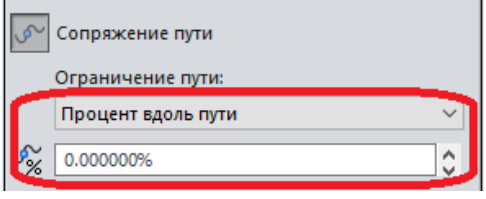
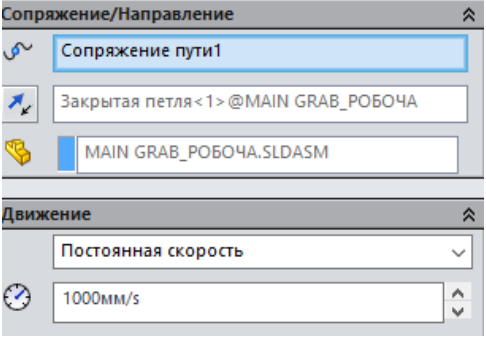
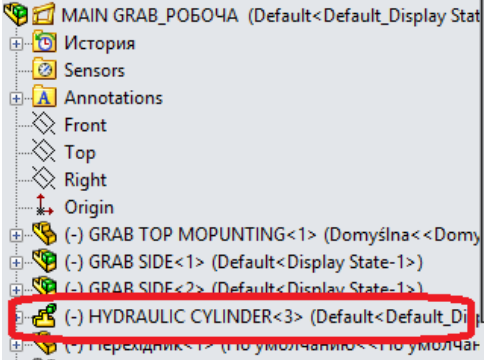
| | | |
|-----|--|--|
| 56. | В цілому черговість видалення повторювальних обмежень в SolidWorks наступна | |
| 57. | <p>Виходячи з даного рисунку система має наступне число степенів свободи</p>  | |
| 58. | У випадку коли SolidWorks не зможе видалити надлишкові обмеження | |
| 59. | <p>Даний рисунок означає, що</p>  | |
| 60. | <p>Виходячи з даного рисунку число надлишкових обмежень становить</p>  | |
| 61. | Використання втулок має такі особливості | |

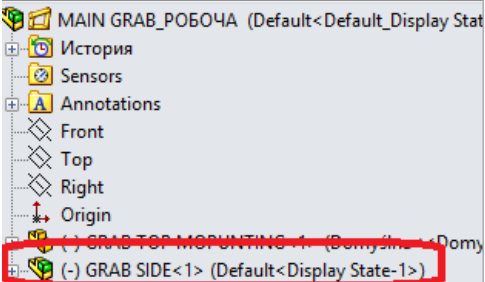
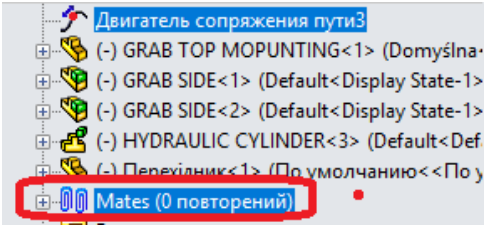
| | | |
|----------------------------|--|--|
| 62. | Використання втулок має такі особливості | |
| 63. | Використання втулок має такі особливості | |
| 64. | Використання втулок має такі особливості | |
| Рух на основі подій | | |
| 65. | Кожна задача визначається | |
| 66. | Наступні типи датчиків можуть бути використані при моделюванні на основі подій | |
| 67. | Наступні типи датчиків можуть бути використані при моделюванні на основі подій | |
| 68. | Даний рисунок відповідає наступному типу датчика  | |
| 69. | На даному рисунку показані налаштування наступного типу двигуна | |

| | | |
|-----|--|--|
| |  | |
| 70. | <p>Дана піктограмка означає</p>  | |
| 71. | <p>Тригер (Керуюча подія)</p> | |
| 72. | <p>Виходячи з інформації на картинці, датчик дасть сигнал коли відслідковуваний об'єкт наблизиться на відстань</p>  | |
| 73. | <p>Тригер (Керуюча подія)</p> | |
| 74. | <p>Дії (зміст задачі) можуть бути наступні</p> | |
| 75. | <p>Дана піктограма означає наступний профіль двигуна з постійною швидкістю, постійною силою або обертаючим моментом</p> | |

| | | |
|-----|---|--|
| |  | |
| 76. | <p>Дана піктограма означає наступний профіль двигуна з постійною швидкістю, постійною силою або обертаючим моментом</p>  | |
| 77. | <p>Дана піктограма означає наступний профіль двигуна з постійною швидкістю, постійною силою або обертаючим моментом</p>  | |
| 78. | <p>Дана піктограма означає наступний профіль двигуна з постійною швидкістю, постійною силою або обертаючим моментом</p>  | |
| 79. | <p>Дана піктограма означає наступний профіль двигуна з постійною швидкістю, постійною силою або обертаючим моментом</p>  | |
| 80. | <p>Кожен запуск завдання і закінчення на Timeline View ідентифікується з</p> | |
| 81. | <p>Чи можна здійснити експорт таблиці завдань в файл з розширенням csv для подальшого використання в програмах управління автоматикою</p> | |
| 82. | <p>Чи можна при моделюванні руху на основі подій</p> | |

| | | |
|---|--|--|
| | визначати силу контакту компонентів? | |
| 83. | <p>На даному рисунку показані налаштування наступного типу двигуна</p>  | |
| 84. | Чи можуть задачі виконуватися паралельно (накладатися в часі)? | |
| Моделювання руху вздовж траєкторії | | |
| 85. | Спряження шляху обмежує обрану точку компонента | |
| 86. | Чи можна визначити крок й відхилення компонента при проходженні шляху? | |
| 87. | В якості траєкторії можуть бути використані | |
| 88. | В якості траєкторії можуть бути використані | |
| 89. | В якості траєкторії можуть бути використані | |
| 90. | При побудові шляху для складних кривих доречно використовувати | |
| 91. | <p>Що означає опція «Свободно» в налаштуваннях спряження шляху</p>  | |
| 92. | Що означає опція «Відстань уздовж шляху» в налаштуваннях спряження шляху | |

| | | |
|-----|---|---|
| |  | |
| 93. | Закон руху двигуна шляху можна сформуванати шляхом використання | |
| 94. | Що означає опція «Відсоток уздовж шляху» в налаштуваннях спряження шляху |  |
| 95. | Рух компонента вздовж шляху забезпечується | |
| 96. | На рисунку нижче показано |  |
| 97 | Виділена піктограмка на рисунку (компонента «HYDRAULIC CYLINDER») означає, що |  |
| 98. | Виділена піктограмка на рисунку (компонента «GRAB SIDE») означає, що | |

| | | |
|---|--|--|
| |  | |
| 99. | <p>«0 повторений» на рисунку нижче означає, що</p>  | |
| 100. | <p>Визначити профіль переміщення двигуна шляху по інтервалах руху можна за допомогою</p> | |
| 101. | <p>Спряження шляху відноситься до</p> | |
| <i>Анімація, базовий рух та дослідження руху</i> | | |
| 102. | <p>Анімація — це дослідження руху, яке моделює</p> | |
| 103. | <p>Дослідження руху є графічним моделюванням</p> | |
| 104. | <p>У дослідження руху можна включити</p> | |
| 105. | <p>Ключові точки можна використовувати для</p> | |
| 106. | <p>Basic Motion</p> | |
| 107. | <p>Basic Motion</p> | |
| 108. | <p>Аналіз руху</p> | |
| 109. | <p>Чи можна змінювати колір компонента збірки під час дослідження руху?</p> | |
| 110. | <p>Чи можна змінювати відображення компонента збірки під час дослідження руху?</p> | |
| 111. | <p>Чи можна копіювати ключові точки на тимчасовій шкалі?</p> | |
| 112. | <p>Чи можна створити відеокліп моделювання руху?</p> | |

| | | |
|------|---|--|
| 113. | Графічне моделювання руху за рахунок точного позиціонування реалізується за рахунок | |
| 114. | Чи можна створювати ключові точки для спряжень збірки та змінювати стан спряжень? | |
| 115. | Чи можна задавати обертання збірки під час дослідження руху? | |
| 116. | Чи можна створювати ключові точки для двигуна шляху? | |
| 117. | Який вплив буде мати кількість кадрів в секунду на графічне моделювання руху? | |
| 118. | Чи можливо додавати демпфери в дослідженнях де є двигун шляху, якщо мова йде про аналіз руху? | |
| 119. | Вказати вірну послідовність наростання можливостей аналізу | |
| 120. | Які категорії спряжень доступні в Motion | |
| 121. | Чи можна завантажити несучі грані спряження шляху? | |