

在发科仿真软件中下列不是满足模型被抓取的必要条件是
 模型 依赖于载体 设置了仿真允许条件 设置了质

在创建弧焊应用工艺功能机器人应用工具应该 择。

在将外 模型导入 之前 最好将模型文件的格式装换成

创建搬 工艺应用功能模块 要用码垛指令应该添加 置 功能是。

虚拟示教中没有的开关按 是

要读取机器人当前点的直角坐标系数据 可使用函数

、在仿真环境中 下列设置工具坐标系的方法中最合 的是
 三点法 六点法 直接 入法 拖拽法
 以上 不会
 下列 中属于机器人可支持的外 群组的是。
 行走轴 变位机 弧焊机
 将机器人 点移动到模型 缘上的点 快捷
 【 】 【 】 【 标左 】 【 】 【 】 【 标左 】
 【 】 【 标右 】 【 】 【 标右 】
 仿真程序编 器中哪个 是添加动作指令的工具

离线程序未经处理直接下载到真实的机器人中 行 可能导致的结果下列说法 误的是
 实 行的路径和 期存在位置偏差 行 程中出现奇异点
 行 程中发生轴的 位 轨 的形态发生了变化

下列哪些语句可使 信号置为 电平。