**工业机器人系统操作员高级理论知识卷题库**

一、单项选择题

1. 职业道德是( )。

A、 社会主义道德体系的重要组成部分 B、 保障从业者利益的前提

C、劳动合同订立的基础 D、 劳动者的日常行为规则

2. 公民道德建设的原则是( )。

A、 为人民服务 B、讲文明、树新风

C、 发展先进文化 D、 集体主义

3. 关于爱岗敬业的说法中，下列说法正确的是( )。

A、 市场经济鼓励人才流动，再提倡爱岗敬业已不合时宜

B、 即便在市场经济时代，也要提倡“干一行、爱一行、专一行”

C、 要做到爱岗敬业就应一辈子在岗位上无私奉献

D、 在现实中，我们不得不承认，“爱岗敬业”的观念阻碍了人们的择业自由

4. 关于社会公德的主要内容，下列选项正确的是( )。

A、 文明礼貌 B、助人为乐 C、 保护环境 D、 爱岗敬业

5. 焊接机器人的英文单词是( )。

A 、Palletizing Robot B 、Painting Robot

C 、Welding Robot D 、Handling Robot

6. 左视图反映的式物体( )的相对位置关系。

A、 上下和左右 B、 前后和左右 C、 前后和上下 D、 左右和上下

7. 分组装配法属于典型的不完全互换性，它一般适用于( )。

A、 加工精度要求很高时 B、装配精度要求很高时

C、 装配精度要求较低时 D、 厂际协作或配件的生产

8. 二极管是最常用的电子元件之一，下列说法正确的是( )。

A、 一个由P 型半导体和N 型半导体形成的PN 结构

B、 一个由N 型半导体和N 型半导体形成的NN 结构

C、 一个由P 型半导体和P 型半导体形成的PP 结构

D、 一个由N 型半导体和P 型半导体形成的NP 结构

9. 同步带传动属于( )传动，适合于在电动机和高速比减速器直接使用。

A、 高惯性 B、 大转矩 C、低惯性 D、 高速比

10. 机器人的精度主要依赖的是( )、控制算法误差与分辨率系统误差。

A、 机械误差 B、 传动误差

C、 关节间隙 D、 连杆机构的挠性

11. 作为机器人的支持部分，有固左式和移动式两种，该部件必须具有足够的刚度、强度和稳定性，该部件是( )。

A、 手部 B、 腕部 C、 臂部 D、 机座

12. 在基于关节坐标系的位置数据中，包括以下哪些值( )。

A、 笛卡尔X,Y,Z B、 欧拉角 C、 四元法 D、 各轴的角度值

13. 工业机器人运行发现异常时，应立即按下( )按钮。

A、 紧急停止 B、 伺服使能 C、 伺服停止 D、 电源启动

14. 从狭义上讲，我国《劳动法》是( )日期起施行的《中华人民共和国劳动法》。

A、1995 年1月1 日 B、1995 年10月1日 C、1996 年1月1日 D、1996 年10月1日

15. 图样中剖面线用( )表示的。

A、 粗实线 B、 细实线 C、 点划线 D、 虚线

16. 偏心夹紧机构的夹紧动作的特点是( )。

 A、 非常慢 B、 比较慢

C、 非常快 D、 比螺旋夹紧机构慢

17. 气压传动的特点是( )。

A、 结构紧凑、无污染

B、 工作速度快、动作频率高，适于完成频繁启动的辅助动作

C、 产生较大的力或力矩、动作平稳可靠

D、 易于调节和控制、噪音较小

18. 气动控制阀是指在气动系统中控制气流的压力、流量和( ),并保证气动执行元件或机构正常工作的各类气

动元件。

A、 流动方式 B、 流动方向 C、 流动速率 D、 流动位置

19. 液压阀是液压系统中的( )元件。

A、 控制 B、 执行 C、 辅助 D、 动力

20. 气缸直径的设计计算需根据其负载大小、运行速度和( )来决定。

A、 系统工作压力 B、 元器件型号 C、 气缸品牌 D、 气管大小

21. 圆偏心夹紧机构的缺点是( )。

A、 夹紧与松开速度慢 B、 夹紧力小

C、 自锁性较差 D、 结构复杂

22. 气动执行器的特点是( )。

A、 结构简单 B、 价格高 C、 易燃易爆 D、 动作繁琐

23. 在需要设置安全防护装置的危险点，使用安全信息提示( )安全防护装置。

A、 可以代替设置 B、 没必要再设置

C、 不能代替设置 D、 可以设置也可以不设置

24. 在气动职能图形符号中，图示 气动图形符号是( )。

A、 压缩机 B、 节流阀 C、 冷却器 D、 单向阀

25. 气动原理图在工作站的集成设计中有着重要的作用，下列不属于气动原理图作用的是( )。

A、 充分表达工作站中包含的气动设备和气动元件

B、 是气路安装、调试和维修的理论依据

C、 在自动化集成气路的设计阶段用到

D、 可作为电气线路安装、调试和维修的理论依据

26. 末端执行器在采用连续轨迹控制方式时，通常不适用的场合是( )。

A、 弧焊 B、 喷漆

C、 去毛边和检测作业 D、 搬运

27. 在执行产品定位时，需对末端执行器的位置进行调试，下列选项错误的是( )。

A、 确保待识别的特征点处于测量窗口内

B、 确保待识别的特征点接触到传感器

C、 确保待识别的特征点满足足够的光亮度

D、 确保待识别的特征点能被清晰地识别

28. 精密机械的装配，为保证精度，常用( )。

A、 误差相加的定向装配 B、误差抵消的定向装配

C、 调整法 D、 修配法

29. 电气主接线图识读基本方法是( )。

A、 以先易后难，先释读一次接线结构、后分析二次接线原理为原则；2)按图面布局释读， 一般宜从上到下、从 左到右；3)先搞清回路的构成、各元器件的联系和控制关系，后理解一次设备运行状态、投入和退出等停复役装 置动作情况

B、 电力电缆的终端头、接头附件安装图可表示电缆终端和接头的结构形状，各组成部分电缆本体连接安装关系。 它是表达设计、安装维护和电气试验的重要技术文件。(2)为了清楚地表达终端或接头的内部结构安装工艺，电力电缆的终端头、接头附件安装图一般采用半剖视图或全剖视图来表示。

C、 根据总图的设计说明，正确理解电气主接线的基本架构和特点；2)确认电力变压器的类型、电压变换等级、 接线组别、分列或并列运行方式；3)系统电源的注入，进线、联络线的距离、走向及回路数；4)各级电压母线的 分段和并列运

D、 根据经验设计

30. 万用表测试电流时，将该万用表( )接在电路中。

A、 并联 B、 串联 C、 直接接在电路 D、 混联

31. 关于阻燃电线电缆的说法，下列选项错误的是( )。

A、 阻燃电缆是指在规定试验条件下被燃烧，能使火焰仅在限定范围内蔓延，撤去火源后，残焰和残灼能在限定 时间内自行熄灭的电缆

B、 阻燃电缆按燃烧性能分为阻燃1级电缆和阻燃2级电缆两大类

C、 在同一通道中敷设的电缆应选用同一阻燃等级的电缆

D、 直埋地电缆、直埋入建筑孔洞或砌体的电缆及穿管敷设的电线电缆，不应选用普通型电线电缆

32. 中间继电器的作用是( )。

A、 改变触电方式 B、 对继电器进行保护

C、 增加触点容量 D、 减少触点数量

33. 关于电工安全操作规程，下列说法错误的是( )。

A、 不定期检查绝缘 B、 禁止带电工作

C、 上班带好雨具 D、 必须戴绝缘手套

34. 安装电气线路和电气设备时，必须严格遵循( )安装规程。

A、 电气设备 B、 电力设施 C、 操作手册 D、 电力安规

35. 互锁有( )两种方式，为了确保互锁的可靠性， 一般同时采用两种互锁方式。 A、 电气自锁和机械互锁 B、 机械互锁和电气互锁

C、 机械互锁和信号互锁 D、 电气互锁和信号互锁

36. 下列关于电力拖动说法正确的是( )。

A、 传输机械能的传动机构和作为原动力的电动机

B、 控制发电机运转的控制设备

C、 传输电能的设备

D、 保护电能的设备

37. 采取屏蔽措施预防高频电磁场的危害时，以下不能用的屏蔽材料是( )。

A、 薄铁板 B、 铝合金 C、 塑料板 D、 钢板

38. 工业机器人安全回路不包括( )。

A、 安全门锁 B、 安全光栅 C、 急停 D、 停止按钮

39. 工业机器人用户数据存储于控制柜( )中。

A 、DRAM B 、FORM C 、SRAM D 、MC

40. 固体半导体摄像元件CCD 是( )。

A、 一种PN 结光电二极管电路 B、一种PNP 型晶体管集成电路

C、 一种MOS 型晶体管开关集成电路 D、 一种NPN 型晶体管集成电路

41. 车间内所有配电柜内不得存放异物，在配电柜明显处要帖有小心触电标识，不得存放易燃物和化学品是在配电 柜( )以内。

A、3米 B、2米 C、5米 D、1米

42. 关于电气控制柜保养查看控制柜外观和标识情况主要观察的部件，下列选项错误的是( )。

A、 指示灯 B、 仪表 C、 开关位置 D、 继电器

43.PLC 输出类型有继电路、( )、双向晶闸管三种输出形式。

A、 二极管 B、 单结三极管 C、 三极管 D、 发光二极管

44. 气缸的正常工作的气体压力是( )。

A 、0.2MPa B 、0.3MPa C 、0.4MPa D 、0.5MPa

1. 处理电气设备故障时，下列选项错误的是( )。

A、 执行停送电制度 B、 作业前严格验电

C、 直接作业 D、 挂维修标志牌

46. 电气设备管理包括电气设备( )、存放记录、运行记录和日常检查维护等。

A、 验收记录 B、 制造记录 C、 技术改造 D、 定期保养

47. 在工业机器人运行工业生产线中，整个工控系统的中枢是( )。

A 、HMI B 、PLC C 、CCD D 、PC

48. 工业机器人运行速度的编辑方式是( )。

A、 在运行轨迹点前插入速度倍率 B、 全局变量的设置

C、 系统设置 D、 手动编辑

49.FANUC 工业机器人示教点位时，查看记录点位坐标系用( )键。

A、SHIFT+POSN 键 B、SHIFT+COORD 键

C、SHIFT+STATUS 键 D、SHIFT+FCTN 键

50. 为了预防各个的轴减速器以及齿轮盒的齿轮磨损，降低设备的故障率，通常需要每( )更换一次润滑油。

A、 半年 B、 一年 C、 两年 D、 三年

51. 下列不是快捷键“步进模式”的选项的是( )。

A、 步进入 B、 步进出 C、 跳过 D、 循环

52. 示教操作结束后，以下选项中正确的是( )。

A、 应当把示教器放置在机器人附近 B、 应当把示教器挂在机柜挂钩上

C、应当把示教器放在地上 D、 应当把示教器放在手臂末端下方

53. 机器人控制系统是机器人的重要组成部分，用于对操作机的控制，以完成特定的工作任务，以下基本功能不包 括的选项是( )。

A、 记忆功能 B、 安全警示功能 C、 示教功能 D、 坐标设置功能

54. 对 I/O信号配置，需要进行一些参数进行设定，如RANGE (范围)、 RACK (机架)、 SLOT (插槽)等，那么， 当STAT (状态)为INVALID 时表示的是( )。

A、 激活 B、 未分配 C、 重启后生效 D、 无效

55. 在FANUC 机器人中，使用机架来标记I/O模块的种类，当机架号为81~84时表示( )I/O 模块。

A 、CRMA15/CRMA16 B、Modbus TCP 接口

C、DeviceNet 接口 D 、Profinet

56.发那科工业机器人中利用CC-LINK 从站通讯时，配置组信号机架设置是( )。

A 、1 B 、67 C 、92 D 、101

57. 在ABB 工业机器人的I/O监控页面，可以对I/O信号进行操作的是( )。

A、 仿真 B、 强制 C、 配置 D、 仿真和强制

58. 工业机器人报急停输入可能造成的原因不包含的选项是( )。

A、 外部急停输入 B、 机器人限位 C、 控制柜急停 D、 示教器急停

59.IRB120 机型相对比较小，按下( )按钮之后可通过外力(人力)使其运动至零点标定的对应姿态，因此对于 此类小型工业机器人便可使用手动校准的方法，然后再进行转数计数器更新等操作。

A、使能 B、 上电 C、 紧急停止 D、 解除抱闸

60. 工业机器人系统时间的作用，下列选项错误的是( )。

A、 日志文件 B、自动定时开关机

C、 报警履历 D、 图像保存

61.ABB 机器人程序数据的存储类型不包括的选项是( )。

A、VAR B 、PERS C 、CONST D 、AUTO

62. 不管使用何种语言，工业机器人编程过程都要求能够通过语言进行程序( ),能够把工业机器人的源程序转

换成机器码，以便工业机器人控制系统能直接读取和执行。

A、 运算 B、 编写 C、 编译 D、 通讯

63.ABB 机器人现有一条圆弧指令 “MoveC P1,P2,V500,Z30,tool2”, 其中P1 指的是( )。

A、 圆弧的起点 B、 圆弧的中间点 C、 圆弧的圆心 D、 圆弧的终点

64.FANUC 工业机器人在基于直角坐标系的位置数据中，不包括的值是( )。

A 、X,Y,Z B 、W,P,R

C 、J1,J2,J3,J4,J5,J6 D、 坐标轴

65.FANUC 工业机器人表示数值寄存器文件是( )。

A、NUMREG.VR B 、POSREG.VR C 、PALREG.VR D 、DIOCFGSV.IO

 66.FANUC 工业机器人中将模拟量[1]输入信号的值存储于寄存器[2]中的正确编程格式是( )。

A 、R[1]=AI[2] B 、R[1]=AO[2] C 、R[2]=AO[1] D 、R[2]=AI[1]

67. 气缸的I/O信号在FANUC 工业机器人系统中对应的是( )信号。

A、 通用数字型号 B、 系统专用信号 C、 操作面板信号 D、A 模拟量信号

68.FANUC 工业机器人 IF最多可以关联( )个条件。

A 、2 B 、3 C 、4 D 、5

69. 在工业机器人打磨过程中通常利用偏移指令和绝对位置指令来分别设置的是( )。

A、 起始点和结束点 B、 缓冲点和过渡点

C、 过渡点和缓冲点 D、 安全点和起始点

70. 工业机器人共有世界坐标系、工具坐标系、( )、用户坐标系等。

A、 关节坐标系 B、 动作坐标系 C、 运动坐标系 D、 指令坐标系

71.FANUC 工业机器人程序中需要延时1秒的写法是( )。

A 、WAIT 1000 B 、WAIT 1.00(SEC)

C 、PULSE 1.00(SEC) D、WAIT DI1

72.在执行以下程序过程中，工业机器人将调用( )次 abc子程序。 R[1]=0 LBL[1]CALLA IF R[1]<5 JMP LBL1

A 、5 B 、4 C 、3 D 、6

73. 工业机器人程序恢复的最后一步是( )。

A、 消除警报 B、 找出暂停程序当前的行号

C、 进入程序编辑界面 D、 可通过启动信号，继续执行程序

74. 工业机器人自动运行过程中，按下示教盒上的急停按钮，机器人停止运动，此时若要恢复机器人的运动，以下 做法正确的是( )。

A、 无需进行旋开急停按钮操作 B、无需进行伺服上电操作

C、 无需进行按下开始键操作 D、 无需进行断电重启操作

75. 不属于工业以太网的特点的是( )。

A、 实时性 B、 可靠性 C、 抗干扰 D、 开放性

76. 对于调试人员未按照调试大纲和技术要求进行调试，调试记录和试验记录应( )。

A、 完整 B、 规范 C、 准确 D、 快速

77. 工业机器人示教器的备份与恢复界面中，下列选项中用于机器人系统数据的恢复的是( )。

A、 备份当前系统B、 恢复当前系统 C、 恢复系统 D、 备份系统

78. 安全防护装置中通用的防护装置不包括( )。

A、 防护平台 B、 安全带 C、 防护网 D、 防护栏杆

79. 关于工业机器人系统的操作，不符合安全操作规定的是( )。

A、 戴着安全帽操作机器人 B、 戴着手套操作示教器

C、 站在安全护栏外围操作机器人 D、 站在护栏外围调试机器人运行程序

80. 下列关于安全防护装置的说法不正确的是( )。

A、 安全装置不准随意拆除、挪用或弃置不用，因检修拆除的，检修完毕后可以稍后复原

B、 各种安全装置要建立档案编入设备检修计划，定期检修

C、 设备上的安全防护装置由设备科负责管理，应经常检查和维护保养并落实到人

D、 设备上的安全防护装置如：防护罩、盖、栏等，如出现问题应及时通知设备科维修组进行维修或更换

81. 关于办事公道的说法，下列选项正确的是( )。

A、 办事公道就是要按照一个标准办事，各打五十大板

B、 办事公道不可能有明确的标准，只能因人而异

C、 一般工作人员接待顾客时不以貌取人，也属办事公道

D、 任何人在处理涉及他朋友的问题时，都不可能真正做到办事公道

82. 可编程逻辑控制器的英文简写是( )。

A 、PLC B 、PC C 、HMI D 、CCD

83. 电气图纸中“FR”代表的元件是( )。

A、 接触器 B、 断路器 C、 热继电器 D、 中间继电器

84. 下列不是常用的电子元件的是( )。

A、 电阻与电容 B、 电感

C、 晶体管与集成电路 D、 二极管

85. 下述不属于并联机器人特点的是( )。

A、 结构紧凑，刚度高，承载能力大

B、 驱动装置可置于定平台上或接近定平台的位置，这样运动部分重量轻，速度高，动态响应好

C、 无累积误差，精度较高

D、 工作空间大

86. 当各连杆组成一开式机构链时，所获得的机器人结构称为是( )结构。

A、 并联 B、 串联 C、 串并联混合式 D、 开式

87. 通常工业机器人的TCP 是( )。

A、 工具中心点 B、 工件中心点 C、 法兰中心点 D、 工作台中心点

88. 机器人的任何位置和姿态都可以用的是( )自由度来描述。

A、3个 B、4个 C、5个 D、6个

89. 工业机器人示教器的作用不包括的是( )。

A、 点动机器人 B、 离线编程

C、 试运行程序 D、 查阅机器人状态

90. 离岗三个月以上六个月以下复工的工人，要重新进行的是( )。

A、 岗位安全培训 B、 厂级安全培训

C、 车间安全教育 D、 岗位技术培训

91. 在雷雨天不要走近高压电杆、铁塔、避雷针，远离至少( )以外。

A、10米 B、15米 C、20米 D、25米

92. 图样中剖面线用( )表示的。

A、 粗实线 B、 细实线 C、 点划线 D、 虚线

93. 标注线性尺寸时，尺寸线必须与所标注的线段描述正确的是( )。

A、 角度不大于5 °B、 角度不大于2° C、 平行 D、 垂直

94. 识读装配图的具体步骤中，通常第三步是( )。

A、 分析零件和尺寸 B、 分析工作原理和装配关系

C、 分析视图 D、 看标题栏和明细表

95. 用于固定产品生产的夹具是( )夹具。

A、 通用 B、 万能 C、 专用 D、 机床

96. 在实际应用中，为使气源质量满足气动元件的要求，常在气动系统前面安装的是( )。 A、 过滤器 B、 干燥器 C、 气源调节装置 D、 气源净化装置

97. 液压传动与气压传动相比的优点是( )。

A、 运动速度快 B、 定位准确 C、 无污染 D、 传动效率高

98. 选用液压油时，下列做法正确的是( )。

A、 尽量选择密度高的

B、 尽量选择低饱和度

C、 尽量选择质量较重的

D、 应根据液压系统的液压元件种类进行选择

99. 气缸直径的设计计算需根据其负载大小、运行速度和( )来决定。

A、 系统工作压力B、 元器件型号 C、 气缸品牌 D、 气管大小

100. 圆偏心夹紧机构的缺点是( )。

A、 夹紧与松开速度慢 B、 夹紧力小

C、 自锁性较差 D、 结构复杂

101. 工业机器人夹具电磁阀通常使用的是( )。

A、 两位五通电磁阀 B、 三位五通电磁阀

C、 两位三通电磁阀 D、 两位两通电磁阀

102. 快换活塞开关的类型是( )。

A、 两位自复位 B、 两位自锁 C、 三位自复位 D、 三位自锁

103. 下列属于工业机器人的是( )。

A、 排爆无人机 B、 焊接机器人 C、 消防机器人 D、 舞蹈机器人

104. 工业机器人手部结构按其握持原理分为夹持类、( )。

A、 粘贴类 B、 吸附类 C、 关节式 D、 自由式

105. 关于智能机械臂的应用场景，下面描述不正确的是( )。

A、 零部件智能分拣 B、 中小包装物品分拣

C、 拆垛码垛 D、 自动编程

106.V 型式末端执行器，通常适用的是( )。

A、 圆柱形工件 B、 方体形工件 C、 不规则形工件 D、 细小形工件

107. 点焊机器人的末端执行器是( )。

A、 搅拌头 B、 焊枪 C、 伺服焊钳 D、 激光加工头

108. 在执行产品定位时，需对末端执行器的位置进行调试，下列选项错误的是( )。

A、 确保待识别的特征点处于测量窗口内

B、 确保待识别的特征点接触到传感器

C、 确保待识别的特征点满足足够的光亮度

D、 确保待识别的特征点能被清晰地识别

109. 机械零件测量时，通常除考虑最短测量链和减少被测零件变形之外，还应考虑的是( )。

A、 效率和成本 B、 阿贝原则和统一基准

C、 成本和误差分析 D、 效率和统一基准

110. 装配工艺过程的( )是保证装配质量的必要条件。

A、 装配效果 B、 管理与控制 C、 装配工艺 D、 装配速度

111. 关于手持电动工具的选用，应使用Ⅱ类电动工具的是( )。

A、 一般场所 B、 潮湿场所或金属构架上

C、 金属构架上 D、 锅炉、金属容器内

112. 电工指示仪表的使用中，通常根据仪表的准确度等级来决定用途，如2.5级仪表常用的是( )。

A、 标准表 B、 实验室 C、 工程测量 D、 工业测量

113. 关于阻燃电线电缆的说法，下列选项错误的是( )。

A、 阻燃电缆是指在规定试验条件下被燃烧，能使火焰仅在限定范围内蔓延，撤去火源后，残焰和残灼能在限定 时间内自行熄灭的电缆

B、 阻燃电缆按燃烧性能分为阻燃1级电缆和阻燃2级电缆两大类

C、 在同一通道中敷设的电缆应选用同一阻燃等级的电缆

D、 直埋地电缆、直埋入建筑孔洞或砌体的电缆及穿管敷设的电线电缆，不应选用普通型电线电缆

114. 在电力拖动系统中，电机的作用是( )。

A、 机电能量吸收 B、 发出电磁能量 C、 发电 D、 机电能量转换

115. 采取屏蔽措施预防高频电磁场的危害时，以下不能用的屏蔽材料是( )。

A、 薄铁板 B、铝合金 C、 塑料板 D、 钢板

116. 对电气设备和电力系统安全运行危害极大的是( )。

A、 额定线电压 B、系统最高电压 C、 过电压 D、 负载电路

117. 交流接触器工作原理是( )。

A、电流磁效应 B、 电流的电动力效应

C、 电流的热效应 D、 电磁开关原理

118. 润滑系统、冷却系统以及气路系统、仪表控制等均属于往复式压缩机的( )。

A、 辅机部分 B、主机部分 C、 传动部分 D、 控制部分

119. 三孔插座的接线规范是( )。

A、 左零右火上接地 B、左火右零上接地

C、 左零上火右接地 D、 左零上火右接地

120. 在( )供电系统中设置总配电柜(箱)、分配电柜(箱)、仪表开关板；在二级供电系统中设置总配电柜(箱)、分 配电柜(箱)。

A、 高级 B、 一级 C、 二级 D、 三级

121. 车间内所有配电柜内不得存放异物，在配电柜明显处要帖有小心触电标识，不得存放易燃物和化学品是在配电 柜( )以内。

A、3米 B、2米 C、5米 D、1米

122. 关于工业机器人调试，下列说法错误的是( )。

A、 调试机器人时需要从安全门进入，并在设备启动按钮处悬挂警示标示，在安全门上悬挂安全锁具 B、 进行设备调试时，需佩戴好安全帽，并系上安全帽绳

C、 设备调试运行观察时，可以一人操作启动按钮， 一人在危险区域观察设备运行状况

D、 设备调试后需要检查安全装置功能正常，危险区域范围内无其他人员后方可启动设备观察

123. 人机界面的配置需要和PLC 建立起通讯，通讯的连接与否查看的是( )。

A、 点动界面是否有效 B、通讯指示灯是否闪烁

C、通讯指示灯是否常亮 D、PLC 指示灯是否闪烁

124. 数码相机于胶片相机的区别是，数码相机内部装有一块( )。

A、 彩色感光材料 B、数字感光元件 C、 黑白感光材料 D、 银盐胶卷

125. 电气线路或机具发生故障时，下列选项正确的是( )。

A、 应找电工处理，非专业人员不得自行修理或排除故障

B、应找钳工处理，非专业人员不得自行修理或排除故障

C、 应找机械工处理，非专业人员不得自行修理或排除故障 D、 应找安全员处理，非专业人员不得自行修理或排除故障

126. FANUC R-30iB Mate 机器人控制柜的主电源开关位于( )。

A、机器人本体上 B、示教器上 C、控制柜上 D、 需外接

127. 即使工业机器人只有一个报警信号，其背后可能有众多的故障原因，下列复位方法中使用不当的是( )。

A、 可以依靠人的感觉器官来寻找故障点，如元器件是否短路、过压

B、 根据自身经验，判断最有可能发生故障的部位，然后进行故障检查，进而排除故障

C、检查并恢复工业机器人的各种运行参数

D、 利用部件替换来快速找到故障点，若故障消失或转移，则说明怀疑目标正是故障点

128. 工业机器人末端的最大速度是( )。

A、机器人的工作速度 B、机器人的运动速度

C、 机器人的最大工作速度 D、机器人的最佳工作速度

129. 在FANUC 工业机器人位置数据中， UT 表示的是( )坐标系。

A、用户坐标系 B、 用户坐标系 C、 工具坐标系 D、 世界坐标系

130. 工业机器人工具坐标系激活方法有( )种。

A 、1 B 、2 C 、3 D 、4

131. 危险可能由工业机器人系统本身产生，也可来自周边设备，或来自人与机器人系统的相互干扰，下列选项中不 能导致设施失效或产生故障的是( )。

A、 识别包括与每项任务有关的故障和失效方式等危险源

B、保护设施(如设备、电路、元器件)移动或拆卸

C、动力源或配电系统失效或故障

D、控制电路、装置或元器件失效或故障

132. 关于操作人员在使用工业机器人时的注意事项，下列选项错误是( )。

A、 不要随意按动开关或者按钮

B、 不要强制扳动、悬吊、骑坐在机器人上

C、 禁止倚靠在工业机器人或控制柜上

D、 通电中，工人可以随时操作机器人控制柜和示教编程器

133. 以下不属于 ABB 机器人 DSQC652 标准 I/O 板的接口是( )。

A、 数字输入接口 B、 数字输出接口 C、DeviceNet接口 D、 以太网接口

134. 工业机器人报急停输入可能造成的原因不包含的选项是( )。

A、 外部急停输入 B、 机器人限位 C、 控制柜急停 D、 示教器急停

135. 触发工业机器人外部急停回路时，下列选项中正确的做法是( )。

A、 无论机器人在何种运行模式，都会立即停止

B、机器人在自动运行模式，才会停止

C、 机器人在手动运行模式，才会停止

D、机器人在100%手动运行模式，才会停止

136. 下列情况中不需要重新校准ABB 机器人零点的是( )。

A、 新购买机器人时，厂家未进行机器人零点校准

B、每次开机上电后

C、 更换机器人本体后

D、 转数计数器数据丢失后

137. 不需要进行工业机器人零点校准的情况是( )。

A、 更换驱动电机 B、 电池电量不足

C、转数计数器丢失 D、 断电重启

138. 系统时间校对时系统时间与标准北京时间误差小于( )。

A、10 秒 B、20秒 C、30秒 D、60 秒

139. 对于工业机器人编程方法，下列说法正确的是( )。

A、 程序模块中都有一个主程序main

B、程序模块有且只能有一个

C、为便于管理可将程序分成若干个程序模块

D、不同程序模块间的两个例行程序可以同名

140. 典型的工业机器人动作级编程语言是( )。

A 、AML B、AL C、AUTOPASS D、KUKA

141. 工业机器人程序调试过程中，关于程序指针的说法正确的是( )。

A、 指针可以随意跳转至光标位置处 B、 同一程序中可同时出现多个程序指针

C、 光标可以随意跳转至程序指针处 D、光标随指针的移动而移动

142. 不管使用何种语言，工业机器人编程过程都要求能够通过语言进行程序( ),能够把工业机器人的源程序转

换成机器码，以便工业机器人控制系统能直接读取和执行。

A、 运算 B、编写 C、 编译 D、 通讯

143. 工业机器人在没有干涉的情况下，空间大角度运动应该采用的运动指令的是( )。

A、 关节运动 B、 线性运动 C、 圆弧运动 D、 绝对位置运动

144.FANUC 工业机器人在基于关节坐标系的位置数据中，包括的值是( )。

A 、X,Y,Z B 、W,P,R

C 、J1,J2,J3,J4,J5,J6 D、坐标轴

145. 下列选项中不是FANUC 工业机器人中的寄存器的是( )。

A、数值寄存器 B、数组寄存器 C、 位置寄存器 D、字符串寄存器

146.I/O 信号控制指令实现工业机器人系统与工业机器人周边设备进行通信。 ABB 工业机器人系统中用于将数字输 出置位为“1”的是( )。

A 、RESET B 、SET C 、SETAO D 、SETGO

147.ABB 工业机器人做简单的条件判断应该用的是( )指令。

A 、CompactIF B 、IF-ELSE C 、IF THEN D 、IF ENDIF

148. 在 FANUC 机器人系统中，基于工具坐标系进行xyz 偏移的功能函数是( )。

A 、ToolOffset B 、Offset C 、Condition D 、LOCK PREG

149.FANUC 工业机器人用户坐标系的调用方法是( )。

A 、UFRAME=1 B 、UTOOL=1 C 、UTOOL=2 D 、UTOOL=3

150. 有 TPWrite 写屏指令的工业机器人品牌是( )。

A、FANUC 品牌 B、 新松品牌 C、ABB 品牌 D、MOTOMAN 品牌

151. 工业机器人程序恢复的最后一步是( )。

A、 消除警报 B、 找出暂停程序当前的行号

C、 进入程序编辑界面 D、 可通过启动信号，继续执行程序

152. 对工业机器人进行示教时，同时对速度、位置、操作顺序等进行示教方式是( )。

A、 集中示教 B、 分离示教 C、 手把手示教 D、 示教盒示教

153. 弧焊机器人的末端执行器是( )。

A、 伺服焊钳 B、 搅拌头 C、 焊枪 D、 激光加工头

154. 不属于工业以太网的特点的是( )。

A、 实时性 B、 可靠性 C、 抗干扰 D、 开放性

155. 压电式传感器，即应用半导体雅典效应可以测量的是( )。

A、 电压 B、 力与力矩 C、 电量 D、 距离

156.FANUC 工业机器人备份文件形式为(\*.SV)的文件类型是( )。

A、程序文件 B、 默认的逻辑文件

C、 系统文件 D、IO 配置文件

157. 在 ABB 机器人程序执行过程中，加载一个程序模块到程序内存中的指令是( )。 A 、Load B 、UnLoad C 、StartLoad D 、WaitLoad

158. 限定机器人各轴的运动，可以采用各种限制机器人运动范围的方式，以下限位方式属于机械限位的是( )。

A、 光幕 B、 限位开关 C、 激光扫描器件 D、 挡块

159. 气路系统中的压力可达( )MP, 任何相关检修都要切断气源。

A 、0.6 B 、0.7 C 、0.8 D 、0.9

160. 工业机器人或机器人系统的试运行和测试应遵照制造厂说明书进行，准备工作不包括( )。

A、通电前检查 B、 通电后检查 C、 急停功能检查 D、 外观检查

161. 要想立足社会并成就一番事业，从业人员除了要刻苦学习现代专业知识和技能外，下列说法中正确的是( )。

A、 搞好人际关系 B、得到领导的赏识

C、 加强职业道德修养 D、建立自己的小集团

162. 关于“爱岗”与“敬业”之间关系，下列说法中正确的是( )。

A、 虽然“爱岗”与“敬业”并非截然对立，却是难以融合的

B、“敬业”存在心中不必体现在“爱岗”上

C、"爱岗"与“敬业”在职场生活中是辩证统一的

D、"爱岗"不一定要“敬业”,因为“敬业”是精神需求

163. 企业诚实守信的内在要求是( )。

A、 维护企业信誉 B、 增加职工福利 C、 注重经济效益 D、 开展员工培训

164. 关于保持工作环境清洁有序，下列说法不正确的是( )。

A、 优化工作环境 B、工作结束后再清除油污

C、 随时清除油污和积水 D、 整洁的工作环境可以振奋职工精神

165. 电气图纸中 “KT”代表的元件是( )。

A、 接触器 B、断路器 C、 时间继电器 D、 中间继电器

166. 电动葫芦的电气控制线路是( )类型的线路。

A、 点动控制 B、 自锁控制

C、 联锁的正反转控制 D、点动双重联锁的正反转控制

167. 同步带传动属于( )传动，适合于在电动机和高速比减速器直接使用。

A、 高惯性 B、大转矩 C、低惯性 D、 高速比

168. 工业机器人的制动器通常按照的是( )方式工作。

A、 有效抱闸 B、通电抱闸 C、 失电抱闸 D、 无效抱闸

169. 工件坐标系中的用户框架是相对的是( )创建的。

A、基坐标系 B、工件坐标系 C、 工具坐标系 D、 大地坐标系

170. 工业机器人示教器的作用不包括的是( )。

A、 点动机器人 B、离线编程

C、 试运行程序 D、查阅机器人状态

171. 离岗三个月以上六个月以下复工的工人，要重新进行的是( )。

A、 岗位安全培训 B、 厂级安全培训 C、 车间安全教育 D、岗位技术培训

172. 在雷雨天不要走近高压电杆、铁塔、避雷针，远离至少( )以外。

A、10米 B、15米 C、20米 D、25米

173. 在绘图比例为1:10的机械零件图上，对于标注长度尺寸为1200,则该尺寸实际是( )。

A 、120cm B、1200m C、1200mm D 、12000mm

174. 识读装配图的要求是了解装配图的名称、用途、性能、结构和( )。

A、 工作原理 B、工作性质 C、 配合性质 D、 零件公差

175. 用于固定产品生产的夹具是( )夹具。

A、通用 B、 万能 C、 专用 D、 机床

176. 气源装置一般把空气压缩到原来体积的是( )左右形成压缩空气。

A 、0.142 B 、0.125 C、0.111 D 、0.1

177. 在选用液压油时与确定液压油品种无关的因素是( )。

A、 液压系统的压力 B、液压系统的温度

C、 液压系统所处的环境 D、液压泵的类型

178. 液压阀是液压系统中的( )元件。

A、 控制 B、执行 C、 辅助 D、 动力

179. 气缸直径的设计计算需根据其负载大小、运行速度和( )来决定。

A、 系统工作压力 B、 元器件型号 C、气缸品牌 D、气管大小

180. 执行器按其所使用的能源形式可分为( )、电动执行器和液动执行器三大类。

A、 气动执行器 B、 液压执行器 C、 机构执行器 D、 自动执行器

181. 工业机器人吸盘抓手调试时，必须( )。

A、 产品轻小 B、将产品吸取即可

C、 真空度达到指定要求 D、 产品平面度高

182. 快换活塞开关的类型是( )。

A、 两位自复位 B、 两位自锁 C、 三位自复位 D、 三位自锁

183. 工业机器人按机械结构类型分为关节型机器人、球坐标型机器人、圆柱坐标型机器人、( )。

A、 直角坐标型机器人 B、 检测机器人 C、 搬运机器人 D、 焊接机器人

184. 真空发生器是利用( )产生负压的。

A、 引射原理 B、喷射原理 C、 气压差 D、 气压值

185. 二位三通旋阀主要包括阀体、旋塞(密封面、孔锥面)及( )等部件。

A、 手柄 B、 动力把手 C、 转轴 D、 气罐

186. 工具主动型打磨机器人是通过机器人末端执行器夹持( )进行工作的。

A、 打磨工件 B、 打磨工具 C、 工作平台 D、 变位机

187. 机械零件测量时，通常除考虑最短测量链和减少被测零件变形之外，还应考虑的是( )。

A、 效率和成本 B、 阿贝原则和统一基准

C、 成本和误差分析 D、 效率和统一基准

188. 机械产品装配时，不需挑选，修配，调整就能保证装配精度的方法称作为( )。 A、 完全互换法 B、 选配法 C、 调整法 D、 修配法

189. 指导装配生产的主要技术文件是装配( )。

A、 工艺规程 B、 工艺过程 C、 工艺准备 D、 工艺流程

190. 关于手持电动工具的选用，应使用Ⅱ类电动工具的是( )。

A、 一般场所 B、 潮湿场所或金属构架上 C、 金属构架上 D、 锅炉、金属容器内

191. 接触器是按( )通过的电流种类区分交流接触器和直流接触器。

A、 主触点 B、 辅助触点 C、 控制线圈 D、 被控设备

192. 作业人员没有电工作业操作证，( )在施工现场进行接电作业。

A、 能 B、 不能 C、 有人监管下可以 D、 借用别人的操作证可以

193. 关于高频电磁辐射屏蔽叙述不正确的是( )。

A、 机理是利用电磁感应现象 B、 主要依靠屏蔽体的吸收和反射作用

C、 对于微波来说。屏网目数一定要大 D、 当屏蔽厚度在10mm 以内时，屏蔽效率随屏蔽厚度的增加而增加

194. 工业机器人安全回路出厂的默认的状态是( )。

A、 开路 B、 短接 C、 跳接 D、 串接

195. 气路系统元件上的P 表示是( )

A、 工作腔 B、 排气口 C、 压力腔 D、 接真空

196. 下列选项中不属于构成气动三联件的元件的是( )。

A、干燥器 B、 空气过滤器 C、 减压阀 D、 油雾器

197. 三位五通电磁阀的种类不包括( )。

A、 中封型 B、 中压型 C、 中卸型 D、 下封型

198. 在( )供电系统中设置总配电柜(箱)、分配电柜(箱)、仪表开关板；在二级供电系统中设置总配电柜(箱)、分 配电柜(箱)。

A、 高级 B、 一级 C、 二级 D、 三级

199. 电缆单盘测试完成后应对测试后的电缆端头应采用( )。

A、 热缩端帽封端 B、 绝缘胶带封端 C、 环氧树脂封端 D、 冷封胶封端

200. 可编程控制器通信接口的主要功能是( )。

A、 将内部逻辑信号电平转换成外部执行元件所要求的信号 B、 将现场信号转换成标准的逻辑电平信号

C、 诊断 PLC 自身故障 D、 将编程器或计算机里的程序传输到 PLC 内部

201. 关于人机界面HMI 软件功能的描述，下列选项错误的是( )。

A、 图表、文字的打印 B、 位状态型开关、多段开关等输入开关

C、 数值、 ASCI、 文字等输入/显示 D、PLCI/0、 内部节点的指示灯显示

202. 固体半导体摄像元件CCD 是( )。

A、 一种PN 结光电二极管电路 B、一种PNP 型晶体管集成电路

C、 一种MOS 型晶体管开关集成电路 D、一种NPN 型晶体管集成电路

203. 处理电气故障时，必须挂的是( )标志牌。

A、 醒目 B、检修 C、 安全 D、停机

204. 电气设备管理包括电气设备( )、存放记录、运行记录和日常检查维护等。

A、 验收记录 B、 制造记录 C、 技术改造 D、 定期保养

205. FANUC R-30iB Mate 机器人控制柜的主电源开关位于( )。

A、 机器人本体上 B、 示教器上 C、 控制柜上 D、 需外接

206. 能够最快的调整好工业机器人姿态的是( )模式。

A、 单轴运动 B、 增量 C、 自动模式 D、 线性运动

207.FANUC 工业机器人自动运行时，运行速度的指令是( )。

A、if B 、select C 、override D 、wait

208. 重新定位工作站的工件时，在不重新示教点的情况下，只需要重新标定( )坐标系，所有路径将随之更改。 A、 基 B、 工具 C、 大地 D、 工件

209. 工业机器人工具坐标系激活方法有( )种。

A 、1 B、2 C 、3 D 、4

210. 示教操作结束后，以下选项中正确的是( )。

A、应当把示教器放置在机器人附近 B、 应当把示教器挂在机柜挂钩上

C、应当把示教器放在地上 D、应当把示教器放在手臂末端下方

211. 对工业机器人控制器内部进行电气排故时务必做到的是( )。

A、 停止机器人运行 B、切断气源

C、 机器人保持通电状态 D、佩戴绝缘手套

212. 关于安全操作工业机器人，下列选项正确的是( )。

A、 手动运行机器人，需要提前考虑机器人的运动轨迹 B、手动移动机械手时可以随意跳程序执行 C、 当发现机器人停在原点没有移动时，就可以进入防护栏内部了

D、 紧急情况下，可以踩踏在机器人身上，处理气管漏气

213. 工业机器人报急停输入可能造成的原因不包含的选项是( )。

A、 外部急停输入 B、 机器人限位 C、 控制柜急停 D、 示教器急停

214. 工业机器人应具备手动急停功能，该急停功能应具备最高( )优先级。

A、 锁定 B、保护 C、 解除 D、 控制

215. 下列情况中不需要重新校准 ABB 机器人零点的是( )。

A、 新购买机器人时，厂家未进行机器人零点校准 B、 每次开机上电后

C、 更换机器人本体后 D、 转数计数器数据丢失后

216.ABB 工业机器人在悬挂安装下，利用摆锤校准工具对 ABB 工业机器人进行自动校准时，工业机器人倾斜度 不能超过( ),必须在水平仪上设置参数“Gravity Beta”,以便校准摆锤组件可以检测出工业机器人处于悬挂状态。

A 、±1° B 、±5° C 、±10° D 、±15°

217. 工业机器人零点丢失后是( )后果。

A、 仅能单轴运行 B、仅能在规定路径上运行

C、 仅能用专用的装置驱动 D、机器人不能运动

218. 工业机器人系统时间的作用，下列选项错误的是( )。

A、 日志文件 B、自动定时开关机

C、报警履历 D、 图像保存

219. 工业机器人程序调试过程中，关于程序指针的说法正确的是( )。

A、指针可以随意跳转至光标位置处 B、同一程序中可同时出现多个程序指针

C、 光标可以随意跳转至程序指针处 D、光标随指针的移动而移动

220. 对于工业机器人编程方法，下列说法正确的是( )。

A、 为便于管理可将程序分成若千个程序模块 B、 程序模块中都有一个主程序。

C、 程序模块有且只能有一个。 D、 不同程序模块间的两个子行程序可以同名

221.FANUC 工业机器人走直线运动指令是( )。

A 、A B 、J C 、L D 、C

222. 工业机器人控制系统主要包括示教盒、机器人操作系统、( )等。

A、 机器人驱动系统 B、机器人I/O

C、 机器人控制柜 D、机器人通信电缆

223.ABB 工业机器人做简单的条件判断应该用的是( )指令。

A 、CompactIF B、IF-ELSE C、IF-THEN D、IF-ENDIF

224. 在FANUC 机器人系统中，基于工具坐标系进行 xyz 偏移的功能函数是( )。

A、ToolOffset B 、Offset C 、Condition D、LOCK PREG

225. 在工业机器人打磨过程中通常利用偏移指令和绝对位置指令来分别设置的是( )。

A、 起始点和结束点 B、缓冲点和过渡点

C、 过渡点和缓冲点 D、 安全点和起始点

226. 有TPWrite 写屏指令的工业机器人品牌是( )。

A、FANUC 品牌 B、新松品牌 C、ABB 品牌 D、MOTOMAN 品牌

227. 工业机器人示教工件时，示教器的挂带要套在左手上，应该时刻保持的是( )操作。 A、 双手 B、单手 C、 左手 D、 右手

228. 激光焊机器人的末端执行器是( )。

A、 伺服焊钳 B、搅拌头 C、 焊枪 D、 激光加工头

229. 关于FANUC 工业机器人参考位置设置，下列选项错误的是( )。

A、 机器人参考位置通常是离开机床和外围设备的可动区域的安全位置。

B、FANUC 工业机器人可以设定10个参考位置。

C、FANUC 工业机器人的参考位置通过按下DATA, 选择类型为位置寄存器来设定。

D、 参考位置时程序中或点动中频繁使用的固定位置

230. Rs485 接口对比 RS232 的显著差异是( )。

A、RS485 采用差分传输方式 B、RS485传输距离比 RS232 短

C、RS485最高传输速率比 RS232低 D、RS485 传输方式只能传输同步数据

231. 通常工业机器人的力传感器不包括的是( )。

A、 握力传感器 B、腕力传感器 C、关节力传感器 D、 指力传感器

232. 系统调试结束后应编写调试报告，施工单位、设备制造企业应向( )提交系统竣工图、材料设备及配件进场 检查记录、安装质量检查记录、调试记录及品检验报告、合格证等相关材料。

A、 监理单位 B、建设单位 C、 设计单位 D、 消防检查机构

233.FANUC 工业机器人备份文件形式为(\*.SV)的文件类型是( )。

A、程序文件 B、默认的逻辑文件

C、 系统文件 D、IO 配置文件

234. 在ABB 机器人程序执行过程中，加载一个程序模块到程序内存中的指令是( )。 A、Load B、UnLoad C、StartLoad D、WaitLoad

235.FANUC 工业机器人对于R-30iB控制柜，镜像文件不可以备份的模式是( )。

A、 一般模式 B、控制启动模式

C、Boot Monitor 模式 D、 动作模式切换

236.ABB 工业机器人系统恢复完成后，需要的是( )才能生效。

A、 重装系统 B、重新设置参数

C、 不需要重新启动控制器 D、 重新启动控制器

237. 限定机器人各轴的运动，可以采用各种限制机器人运动范围的方式，以下限位方式属于机械限位的是( )。

A、 光幕 B、限位开关 C、 激光扫描器件 D、 挡块

238. 现代工业机器人的操作人员该具备的综合素质，下列选项错误的是( )。

A、 爱党爱国 B、爱岗敬业

C、 团队合作和人际交流 D、个人操作不理会别人

(

239. 工业机器人安全使用环境是( )。

A、 适宜温度的环境 B、 燃烧的环境

C、 冰冻的环境 D、 易发生爆炸的环境

240. 试运行和功能测试前，若未实施安全防护措施，则应在运行前安装( )的临时装置。

A、 限定空间 B、其他设施 C、 警示隔栏 D、 警示信号

241.计算机处理信息时经常以字节或字的形式处理，字包含的二进制信息有()位。

A、4

B、8

C 、16

D、32

242.调速系统的调速范围和静差率这两个指标()。

A、互不相关

B、相互制约

C、相互补充

D、相互平等

243. 测量作用在机器人末端执行器上的各项力和力矩的传感器是()

A、关节力传感器

B、腕力传感器

C、指力传感器

D、臂力传感器

244.当曲柄为主动件，滑块为输出件时，曲柄滑块机构的作用是将()转化为直线往

复运动。

A、 直线运动

B、曲线运动

C、圆周运动

D、单摆运动

245.正确选用电气元件应遵循的两个基本原则是安全原则和()原则。

A、经济

B、品牌

C、美观

D、效率

246.已知某正弦电压的频率 f=50Hz, 初相角Q=30°, 有效值为100V, 则其瞬时值

表达式为()V。

A、u=100sin(50t+30°)

B、u=141.4sin(50πt+30°)

C 、u=200sin(100πt+30°)

D 、u=141.4sin(100πt+30°)

247. ()是一种敏感元件，其特点是电阻值随温度的变化而有明显的变化。

A、热敏电阻

B、热电阻

C、热电偶

D、应变片

248.机械由输入、传动、输出、安装固定四个部分组成，而接受能量、物质、信息是（）。

A、输入部分

B、输出部分

C、传动部分

D、安装固定部分

249.RV 减速器具有()级减速。

A、1

B、2

C 、3

D、4

250.工业机器人的主电源开关在()位置。

A、机器人本体上

B、示教器上

C、控制柜上

D、需外接

251.机器人四大家族中，属于德国的有()家。

A、1

B、2

C、3

D、4

252. ()以用机器人的轴数进行描述，代表工业机器人的机器机构运行的灵活性和通用性。

A、自由度

B、驱动方式

C、控制方式

D、工作速度

253.下列被测物理量适用于使用红外传感器进行测量的是()。

A、压力

B、力矩

C、温度

D、厚度

254.机器人的英文单词是()。

A、Botre

B、boret

C、robot

D、rebot

255.模拟信号无法直接输入计算机。计算机内部能够处理的信号是数字信号，来自传感器的模拟信号必须经过A/D(模拟/数字)转换器转换成()信号才能输入计算机。

A、模数

B、模拟

C、数字

D、电流

256.六轴工业机器人包含旋转(S轴)、下臂(L轴)、上臂(U轴)、手腕旋转(R轴)、手腕摆动(B 轴)和手腕回转(T 轴),谐波减速器特别适用于工业机器人的R、B和()轴的传动。

A、S轴

B、L轴

C 、U 轴

D、T轴

257. ()适用于自动化生产线搬运、装配及码垛。

A、工业机器人

B、军用机器人

C、社会发展与科学研究机器人

D、服务机器人

258. ()是机器人其他坐标系的参照基础，是机器人示教与编程时经常使用的坐标之一

A、基坐标系

B、大地坐标系

C、关节坐标系

D、工具坐标系

259. ()光纤式传感器能检测出透明物体，而且不含有回射靶。

A、射束中断型

B、回射型

C、扩展型

D、集中型

260.腕部的关节轴线与臂部的纵轴线共线，回转角度不受结构限制，可以回转360°以上，该运动用()表示。

A、B

B、P

C、R

D、S

261.下列十进制数与二进制数转换结果正确的是()。

A 、(8)10=(110)2

B、(4)10=(1000)2

C、(10)10=(1100)2

D、(9)10=(1001)2

262.一个交流 RC 串联电路，已知UR=3V,UC=4V,则总电压U 等 于 ( ) V。

A 、7

B、6

C、5

D、1

263.焊接机器人的外围设备不包括()。

A、倒袋机

B、 变位机

C、滑移平台

D、快换装置

264.J1、J2、J3为(),机器人手腕的位置主要有这三个关节决定，称之为位置机构

A、定位关节

B、定向关节

C、定姿关节

D、定态关节

265.直流电动机的转速公式为()。

A、n=(U-laRa)/Ceφ

B、n=(U+laR2)/Ceφ

C、n=Ceφ/(U-laRa)

D、n=Ceφ/(U+laRa)

266.电容器上标识是474J, 该电容器的电容值是()。

A、474uF

B、4.7uF

C、0.047pF

D、0.047uF

267.世界上首台带有人工智能的移动机器人的名字是()。

A、Shakey

B、Dante

C、Topping

D、Handy

268.重置控制器后使用机器人当前系统，并恢复默认设置应使用的启动方式是()。

A、重启

B、重置系统

C、重置 RAPID

D、恢复到上次自动保存的状态

269.平面关节机器人代表时()。

A、码垛机器人

B、SCARA

C、喷涂机器人

D、焊接机器人

270. 工业机器人的手臂按结构形式区分，不包括下列()。

A、单臂式

B、双臂式

C、多臂式

D、悬挂式

271.机器人轨迹控制过程需要通过求解()获得各个关节角的位置控制系统的设定值

A、运动学正问题

B、运动学逆问题

C、动力学正问题

D、动力学逆问题

272.机器人能力的评价标准不包括()。

A、智能

B、机能

C、动能

D、物理能

273.基于 C 语言编程技术中，为了表示x>y>z,应使用()。

A、(x<z)&&(y<x)

B、(x<z)I(y<x)

C、(y>z)I(y<x)

D、(y>z)&&(y<x)

274.所谓无姿态插补，即保持第一个示教点时的姿态，在大多数情况下是机器人沿()运动时出现。

A、平面圆弧

B、 直线

C、平面曲线

D、空间曲线

275.不是PLC 的循环扫描工作中工作阶段的是()。

A、输入采样阶段

B、 程序监控阶段

C、程序执行阶段

D、输出刷新阶段

276.组合传感器将几个传感器组合在一体，形成能够检测()传感器无法检测的高 性能信息的传感器系统

A、单个

B、温度

C、位移

D、几个

277.微机中的中央处理器包括控制器和()。

A、ROM

B、RAM

C、存储器

D、运算器

278. ()机器人能完成高速运动，具有传动机构少，成本低等优点。

A、液体

B、 电动

C、气体

D、以上都有

279.下列()原因不会造成工业机器人运行时声音异响。

A、机械外壳螺丝松动

B、示教器故障

C、伺服电机故障

D、减速机故障

280.绕线式异步电动机转子串电阻启动时，启动电流减小，启动转矩增大的原因是（）。

A、转子电路的有功电流变大

B、转子电路的无功电流变大

C、转子电路的转差率变大

D、转子电路的转差率变小

281.十六路数据选择器的地址输入(选择控制)端有()个。

A、16

B、2

C 、4

D、8

282.下列工业机器人手腕关节结构中，具有两个自由度的是()。

A 、BBR

B、BBB

C 、BRR

D、RRR

283.机器人四大家中，属于瑞士的是()。

A 、ABB

B、KUKA

C、YASKAWA

D、FANUC

284.PLC控制系统与继电控制系统之间存在元件触点数量、工作方式和()的差异。

A、开发方式

B、工作环境

C、生产效率

D、设备操作方式

285.计算机内采用二进制的主要原因是()。

A、运算速度快

B、运算精度高

C、算法简单

D、电子元件特征

286.在机器人坐标系的判定中，我们用中指指向()。

A、X轴

B、Y轴

C、Z轴

D、A轴

287.谐波传动的缺点是()。

A、扭转刚度低

B、传动侧隙小

C、惯量低

D、精度高

288. ()指末端执行器的工作点。

A、末端执行器

B、TCP

C、工作空间

D、奇异形位

289.由数控机床和其它自动化工艺设备组成的(),可以按照任意顺序加工一组不 同工序与不同节拍的工件，并能适时地自由调度和管理。

A、刚性制造系統

B、柔性制造系统

C、弹性制造系统

D、挠性制造系统

290.PLC 程序编写有()方法。

A、梯形图和功能图

B、图形符号逻辑

C、继电器原理图

D、卡诺图

291.五色环电阻为棕、金、黑、绿标注，该电阻值是()。

A 、5.1Q

B、51Q

C、510Q

D、5.1KQ

292.旋转编码器是一种检测装置，能将检测到的转速信息变换成为()信息输出。

A、电压

B、电流

C、功率脉冲

D、脉冲

293.机器人的TCP测量是指()测量。

A、全局坐标

B、负载转矩

C、工具坐标原点

D、基坐标

294.工业机器人控制系统内部状态信息一般会通过不同颜色指示灯显示系统不同 状态信息， 一般用于显示警告故障信息的指示灯颜色是()。

A、蓝色

B、红色

C、黄色

D、橙色

295. ()是最危险的触电形式。

A、双手两相触电

B、单手单相触电

C、跨步电压触电

D、单脚单相触电

296. ()型机器人通过沿三个互相垂直的轴线的移动来实现机器人手部空间位置的改变。

A、直角坐标

B、圆柱坐标

C、极坐标

D、关节

297.常见机器人手部分为()三类。

A、机械式夹持器、吸附式执行器、专用工具

B、电磁式夹持器、吸附式执行器、通用工具

C、通用工具、吸附工具、专用工具

D、磁吸式执行器、气吸式执行器、专用工具

298.平行啮合的两个齿轮，大齿轮和小齿轮的周长比是5:2,则大齿轮和小齿轮的齿数比是()。

A 、2:5

B、5:4

C、4:25

D 、5:2

299.为保证机床操作者的安全，机床照明灯的电压应选()。

A、380V

B、220V

C、110V

D、36V 以下

300.交流接触器的额定工作电压是指在规定条件下，能保证正常工作的()电压。

A、最低

B、最高

C、平均

D、以上都不对

**二、多选题**

1、工业机器人基座轴 (外部轴) 的类型包括 () 。

A. 滚珠丝杠型

B. 齿轮齿条型

C. V 带传动型

D. 同步带传动型

2、滑动轴承的摩擦状态有 () 。

A. 普通摩擦

B. 干摩擦

C. 边界摩擦

D. 完全液体摩擦

3、工业机器人手部的位姿一般由 () 两部分变量构成。

1. 姿态

B. 运行状态

C. 位置

D. 速度

4、机器人分辨率分为()，统称为系统分辨率。

A. 监控分辨率

B•编程分辨率

C. 控制分辨率

D. 运行分辨率

5、机器人机身和臂部常用的配置形式有()

A. 横梁式

B. 立柱式

C. 机座式

D. 屈伸式

6、SDK 是提供给开发人员进行应用程序开发的,这样程 序员

就可以快速的建立应用软件，而省去了编写()框架的过 程。

1. 硬件代码

B. 计算机代码

C. 基础代码

D. 软件代码

7、机器人逆运动学求解方法包括()两大类。

A. 计算法

B. 封闭解

C. 切线法

D. 数值解

8、 ()是直流电动机的调速方式。

A. 改变电枢电压

B. 改变电源频率

C. 改变励磁电流

D. 改变极对数

9、当代机器人主要源于()两个分支。

A. 遥操作机

B. 计算机

C. 数控机床

D. 人工智能

10、工业机器人手动模式设置的速度一般分为()。

A. 微动

B. 低速

C. 中速

D. 高速

11、工业机器人的基本特征是()。

A. 可编程

B. 拟人化

C. 通用性

D. 机电一体化

12、工业机器人的执行机构由()组成。

A. 末端执行器

B. 手腕

C・手臂

D.机座

13、机器人工作空间和下列选项中()参数有关。

A. 自由度

B. 载荷

C. 速度

D. 关节类型

14、机器人运动学逆解问题的求解主要存在()三个问题。

A. 逆解可能不存在

B. 求解方法的多样性

C. 服从命令

D. 逆解的多重性

15、视觉系统可以分为()部分。

1. 图像输入

B、图像整合

C. 图像输出

D. 图像处理

16、影响机器人价格的主要参数是()。

A. 重定位精度

B. 防护等级

C. 功能选项

D. 承重能力

17、工业机器人视觉软件通常可以获取工件的()三个值。

A. X 坐标偏移值

B. Y 坐标偏移值

C. Z 坐标偏移值

D. 角度变化值

18、 同步带传动的优点有（）。

A、传动效率高

B. 不需要润滑

C. 传动平稳，能吸振,噪声小

D. 速比范围大

19、人社部发布有关工业机器人的新职业是()。

A. 工业机器人系统操作员

B. 工业机器人操作调整工

C. 工业机器人系统运维员

D. 工业机器人装调维修工

20、下列()属于 RV 减速器的特点。

A. 传动小

B. 结构刚性好

C. 输出转矩高

D. 传动效率高

21、工业机器人按作业任务的不同可以分为焊接、 ()等 类型机器人。

A. 搬运

B. 装配

C. 码垛

D. 喷涂

22、机器人机械系统的精度主要涉及位姿精度和()。

A. 重复位姿精度

B. 轨迹精度

C. 重复轨迹精度

D. 动态特性

23、谐波减速器适用于工业机器人的()的传动。

A. S 轴

B. R 轴

C. B 轴

D. T 轴

24、一般所讲的工业机器人精度是指()。

A. 绝对定位精度

B. 重复定位精度

C. 机械精度

D. 控制精度

25、力传感器通常会安装在工业机器人上的()位置。

A. 机器人腕部

B. 关节驱动器轴上

C. 手指指尖

D. 机座

26、二次开发需要熟悉开源产品的()。

A. 数据结构

B. 代码结构

C. 附属功能

D. 系统的框架结构

27、工业机器人生产线设计原则有()。

A. 各工作站的生产周期尽量合拍

B. 物流通畅

C. 生产线具备一定的柔性

D. 留下升级改造余地

28、工业机器人指令位姿和实到位姿间的偏差产生的原 因 有()。

A. 内部控制分辨率

B. 坐标变换误差

C. 关节的实际结构尺寸与机器人控制系统所用的模型 尺寸间的差异

D. 机械缺陷

29、工业机器人视觉系统的照明强度应满足()。

A. 亮度足够系统需求成像的对比度

B. 亮度足够系统需求成像的景深

C. 光源强度应能保持稳定

D. 基准光照度的发光面积不低于总面积的80%

30、() 这几项都属于机器人智能性的特点。

A.记忆

B. 感知

C. 推理

D. 学习

31、 下列选项中， () 需要数字量输出信号控制。

A. 接近开关

B. 光电传感器

C. 指示灯

D. 电磁阀

32、 工业机器人机械手抓由 () 组成。

A. 传感器

B. 手指

C. 传动机构

D. 驱动装置

33、 通常机器人的触觉可分为()。

A. 滑觉

B. 接近觉

C. 压觉

D. 力觉

34、 （） 属于工业机器人子系统。

A. 导航系统

B. 机械结构系统

C. 驱动系统

D. 人机交互系统

35、 ()属于谐波发生器的种类。

A. 凸轮式谐波发生器

B. 滚轮式谐波发生器

C. 偏心盘式谐波发生器

D. 凹轮式谐波发生器

36、工业机器人补充和更换油脂时注意()事项。

A. 必须取下堵塞

B. 不要在排油口安装接口及软管等

C. 注油时应使用油脂泵

D. 为了不使减速器内进入空气，首先在注入侧的软管里 填充油脂

37、 凸轮机构是由0 三个基本构件组成的高副机构。

A. 凸轮

B. 齿轮

C. 从动件

D. 机架

38、机器人能力的评价标准包括()。

A. 智能

B. 动能

C. 机能

D. 物理能

39、 “从本质上讲，“工匠精神”是一种职业精神，它是 () 的体现，是从业者的一种职业价值取向和行为表现。

A. 职业道德

B. 职业能力

C. 职业品质

D. 职业岗位

40、工业机器人轨迹准确度由下列()等因素决定。

A. 位置轨迹准确度

B. 姿态轨迹准确度

C. 轨迹速度准确度

D. 摆幅误差

41、工业机器人位姿特性检验包括()。

A. 位姿准确度

B. 位姿重复性

C. 距离准确度

D. 重复性

42、根据功能,一台完整的自动化生产线设备是由 () 组成的。

A. 动力系统

B. 执行系统

C. 传动系统

D. 操作控制系统

43、机器人机械结构系统由 () 组成。

A. 机身

B. 手臂

C. 手腕

D. 末端执行器

44、下列传感器可归于机器人外部传感器的有 () 。

A. 触觉传感器

B. 应力传感器

C. 力学传感器

D. 接近度传感器

45、滑动轴承的摩擦状态有 () 。

A. 普通摩擦

B. 干摩擦

C. 边界摩擦

D. 完全液体摩擦

46、工业机器人的气吸吸盘由()组成。

A. 气盘

B. 吸盘

C. 吸盘架

D. 气路

47.ABB机器人系统信号的参数有()。

A、SignalName

B、Action

C、Signal

D、Name

48、 下列属于机器人技术参数的是()。

A. 自由度

B. 精度

C. 工作范围

D. 速度

49、 多关节机器人常用坐标系包括()。

A. 世界坐标系

B. 基坐标系

C. 工具坐标系

D. 工件坐标系

50、机器人按坐标形式分为()。

A. 直角坐标型机器人

B. 圆柱坐标型机器人

C. 球坐标型机器人

D. 关节坐标型机器人

51、（）是国产品牌机器人。

A. ABB 机器人

B. 新松机器人

C. 埃夫特机器人

D. 发那科机器人

52、在机器人动作范围内示教时，需要遵守的事项有()。

 A. 保持从正面观看机器人 B. 遵守操作步骤 C. 在紧急情况下有应变方案 D. 确保设置躲避场所，以防万一

53、机器人外部传感器包括哪些传感器()

A. 位置

B. 力或力矩

C. 接近觉

D. 触觉

54、三相交流异步电动机的调速方式一般包括()调速。

 A. 调压 B. 变极对数 C. 变频 D. 变电容

55、机器人外部轴的工作方式分为()。

A. 同步

B. 异步

C. 伺服

D. 步进

56、平键联结可分为()。

A. 普通平键连接

B. 导向键连接

C. 滑键连接

D. 双键连接

57、谐波传动的优点是()。

A. 扭转刚度低

B. 传动侧隙小

C. 惯量低

D. 精度高

58、RV 减速器主要由()、针轮、刚性盘和输出盘等结构 组 成。

A. 齿轮轴

B. 行星轮

C. 曲柄轴

D. 摆线轮

59、机器人的驱动方式包括()驱动。

A. 液压

B. 气压

C. 手动

D. 电力

C. dm

D. m

60、 对于工业机器人仿真虚拟调试，以下说法正确的是

A. 可以减少机器人产线停工时间

B. 使编程者远离危险的编程环境

C. 便于和 CAD\CAE 系统结合

D. 验证项目的可行性

61、 工业机器人传动机构有()。

A. 回转型传动机构

B. 平移型传动机构

C. 滚动型传动机构

D. 滑动型传动机构

62、 ()为储能电子元件。

A, 电阻

B. 电感

C. 三极管

D. 电容

63、 工业 3、0、4、0 分别是指()。

A. 机械化

B. 批量化

C. 数字化

D. 智能化

64、 工业机器人按坐标形式分类，包括()。

A. 直角坐标式

B. 圆柱坐标式

C. 球坐标式

D. 关节坐标式

65、根据作业任务要求的不同，机器人的控制方式可分 为() 和力(力矩)控制。

A. 点对点控制

点位控制

C. 任意位置控制

D. 连续轨迹控制

66、按手臂的结构形式区分,手臂有()几种形式。

A. 单臂式

B. 双臂式

C. 悬挂式。

D. 垂直式

67、 电阻元件的参数可用()来表达。

A, 电阻 R

B. 电感 L

C, 电容 C

D. 电导 G

68、工业机器人的气吸吸盘由()组成。

A. 气盘

B. 吸盘

C. 吸盘架

D. 气路

69、机器人控制系统按其控制方式可以分为()。

A. 力控制方式

B. 轨迹控制方式

C. 示教控制方式

D. 运动控制方式

70、 ()是工业机器人直线驱动结构。

A. 齿轮齿条结构

B. 普通丝杆

C. 滚珠丝杆

D. 液压缸

71、 柔轮有()链接方式。

A. 顶端连接方式

B. 底端连接方式

c.传动轴

D.曲柄轴

72、按照机器人的技术发展水平，可以将工业机器人分 为三 代()。

A. 示教再现型机器人

B. 模拟机器人

C. 感知机器人

D. 智能机器人

73、一般机器人的三种动作模式分为()。

A. 示教模式

B. 再现模式

C. 远程模式

D. 自动模式

74、 工业机器人手抓的主要功能是()。

A.抓住工件

B.把持工件

C. 角度

D. 惯性

75、工业机器人位姿特性测量时，可采用 () 进行。

A. 千分表

B. 位移传感器

C. 游标卡尺

D. 卷尺

76.ABB机器人数字仿真信号的值有()。

A、1(sim)

B、0(sim)

C、1(sum)

D、0(sum)

77.赋值表达式正确的有()。

A、reg1:=0

B、reg1=reg1+1

C、reg1:=reg1+1

D、reg1:=5+1

78.指示灯绿色一般不表示()。

A、设备故障

B、设备正常运行

C、设备暂停

D、设备急停

E、设备没通电

79.车间7S管理是一种管理模式，是5S、6S的升级，即包括()。

A、整理整顿

B、清扫清洁

C、素养安全

D、坚持

E、节约

80.常连接在机器人数字输入信号端子上的元器件有()。

A、指示灯

B、接近开关

C、转换开关

D、焊机

E、按钮开关

81.用叉车搬运机器人本体时，需安装()。

A、 专用工具

B、固定螺丝

C、绳索固定

D、胶带固定

E、扶手固定

82.增强职业责任感就要做到()。

A、认真履行职业职责

B、熟悉业务，相互配合

C、正确处理个人、集体和国家之间的关系

D、先个人后集体

E、先保证个人收入，再履行职责

83.下列关于戴维南定理的应用，正确的是()。

A、戴维宁定理可将复杂的有源线性二端电路等效为一个电压源与电阻并联的电路模型

B、求戴维宁等效电阻是将有源线性端电路内部所有的独立源置零后，从端口看进去的输入电阻

C、为得到无源线性二端网络，可将有源线性二端网络内部的独立电压源短路、独立电流源开路

D、在化简有源线性二端网络为无源线性二端网络时，受控源应保持原样，不能置于零

E、任何一个有源二端线性网络都可以用一个电动势为E 的理想电压源和内阻 R串联的电源来等效替代

84.ABB机器人数据备份的对象是()。

A、RAPID 程序

B、事件日志

C、配置

D、 系统参数

85.触摸屏能替代传统操作面板的()功能。

A、手动按钮

B、数值指拔开关

C、急停开关

D、LED 信号灯

E、手动旋钮

86节能环保，我们要做到()。

A、节约用水

B、节约用纸

C、节约用电

D、 节约用油

E、减少一次性用品

87systemoutput 可为一项具体的系统行动自动设置这些 I/0 信号。当出现相应的系统行动时，系统便会在无用户输入项的情况下自动设置这些 I/0 信号。这些系统信号可以是()。

A、 模拟信号

B、 数字信号

C、脉冲信号

D、 以上都是

E、 以上都不是

88.对于8个输入信号 IN8-IN15, 可以用作()启动信号。

A、RSR 外部装置启动程序的输入信号

B、RSR 启动程序的外部输入信号

C、RAS 启动装置的启动程序输入信号

D、PNS 启动程序的外部输入信号

89.发那科机器人R-J3iC控制器可以使用的备份/加载设备有()。

A.MemoryCard

B.U盘

C.PC

D.PLC

90.ABB机器人高级重启有()选项。

A、重启

B、重置系统

C、重置 RAPID

D、恢复到上次自动保存的状态

E、关闭主计算机

91.关于工业机器人本体电池更换的操作步骤，下列说法正确的是()。

A、保持机器人电源开启，按下机器人急停按钮

B、打开电池盒的盖子，拿出旧电池

C、换上新电池，注意不要将电池正负极安装错误

D、安装时，可以不使用工业机器人制造商推荐的电池，任意电池即可

E、盖上电池盒的盖子，拧好螺丝

92.工业机器人对安装环境的要求有()。

A、环境温度要求

B、相对湿度要求

C、震动等级要求

D、周边环境不能有易燃易爆易腐蚀的液体或气体

E、动力电源和接地电阻要求

93.ABB机器人系统信号的参数有()。

A、SignalName

B、Action

C、Signal

D、Name

94.工业机器人操作提示信息主要有()

A、操作错误提示

B、故障报警提示

C、系统诊断提示

D、运行提示

95.loaddata 的相关组件有()。

A、cog

B、mass

C、aom

D、trans

96.UTM300B 采用哪种冷却方式?

A、水冷

B、自然空冷

C、强制空冷

97.2022年7月起，UJ 事业部有以下哪几个?

A、电子机器事业部

B、FPD事业部

C、了了儿事业部

D、产业机器事业部

E、半导体装置事业部

F、规格品事业部

98.关于奥氏体下列描述正确的是 ()?

A、延展性好

B、强度高

C、耐蚀性

D、非磁性

99.最新型的复合离子真空计型号是 () ?

A、SH200

B、ST200

C、SH2

D、ST2

100.下列哪几项是气体分析仪可以检测的项目?

A、真空度

B、水的含量

C、氧气含量

D、气含量

101.软铁一般可用于下列哪些方面?

A、建筑

B、土木

C、造船

D、自行车

102.构成蒸镀装置的要素有 ()?

A、真空计

B、膜厚仪

C、真空腔体

D、蒸发源

E、真空排气系统

F、镀膜基板的安装支架

103.会谈过程中，下列做法正确的是 ()

A、提前准备好记录的笔记本和笔，且笔记本干净整洁，切勿拿出破碎有脏污的笔记本

B、切勿随意打断他人的发言

C、注意聆听，如有不清楚，随时提问确认。

D、本方发言时，如发言人有错误时，不要当场打断，会后补充说明时再更正

104.“人才优先为战略导向、建立多元化培养机制”的年度方针，具体施策包含以下哪些内容?

A、企业文化建设

B、模块化培训

C、青年特训计划

D、兼职、轮岗、出向

E、联合培养

F、高学历深造

105.关于马氏体下列描述正确的是 () ?

A、通过淬火可以硬化

B、用于刀具等刃物类

C、耐应力腐蚀性较差

D、通过淬火也不能硬化

106.UTM-A系列泵的特点有哪些?

A、按装方向自由

B、控制器和泵体集成化

C、转速可调节

D、采用磁浮轴承

107.关于奥氏体下列描述正确的是 ()?

A、延展性好

B、强度高

C、耐蚀性

D、磁性

108.如果连结数据出问题，超过一定金额，就会给公司造成哪些负面影响?

A、股价下跌

B、与客户交易停止

C、银行融资受限

D、被做空股票

109.以下说法正确的是 ()

A、公众场合，避免从身体内发出的各种异常的声音B、公共场合不得用手抓挠身体的任何部位

C、参加正式活动前，不宜吃带有强烈刺激性气味的食物D、公众场合，避免高声谈笑

110.基板温度控制时，基板冷却、加热方式有 () ?

A、追加 HeBP

B、Chiller

C、加热器

D、空气冷却

111.UST 总经理对财务基本业务的要求包括哪几项?

A、标准化

B、规范化

C、IT化

D、高效化

112.哪个平台不是我们规划发展的?

A、验证平台

B、供应链平台

C、商务平台

D、教育平台

E、电商平台

F、机加工平台

113.名片使用中的三不准是指 ()

A、不得随意涂改

B、不准提供两个以上头衔

C、不用特殊材质做名片

D、不印多个联系方式

114.UST 设立创新委员会的宗旨是什么?

A、增加企业核心竞争力

B、激发员工创新热情

C、营造创新环境

D、参加 UCH 的创新比赛

115.低温泵的构成包含哪些组件?

A、泵体

B、屏桶

C、1 段/2 段冷头

D、15K/80K 挡板

116.下列哪几项属于计测类规格品产品

A、干泵

B、真空计

C、气体分析仪

D、DC电源

117.UST 在全国设立的网点中有营业执照的是哪几个?

A、西安

B、北京

C、广州

D、厦门

E、成都

F、合肥

118.爱发科集团除了制造真空设备和制造各种真空配套标准件，包括

哪些

A、真空获得设备

B、真空测量设备

C、靶材

D、表面分析设备

119.商贸 IT 需要实现哪些功能?

A、数据可视化B、自动化报表

C、流程审批

D、资料查

E、公众号维护

120.下列可适用于 sputter 设备的电源都有 ()?

A、RF 电源

B、DC 电源

C、MF 电源

D、EB 电源

1. **判断题**

1. ( )遵守法律法规不要求遵守安全操作规程。

2. ( )电气控制系统图包括电气原理图、电气布置图及电气安装图。

3. ( )电气图纸中KM 代表的是中间继电器元件。

4. ( )1954年美国人乔治 ·德沃尔制造出世界上第一台可编程的机器人，并注册了专利。这种机械手能按照不同的程序从事不同的工作，因此具有通用性和灵活性。

5. ( )劳动保护就是为了保护劳动者在生产过程中的安全和健康。

6. ( )QC 小组的成员一般控制在10人以内。

7. ( )标注尺寸必须遵循两个原则：正确选择标注尺寸的起点-一尺寸基准；正确使用标注尺寸的形式。

8. ( )组合夹具对夹具元件的要求是精度高没有互换性。

9. ( )液压传动装置本质上是一种能量转换装置。

10. ( )对于液压设备，如果所选用的液压油黏度太小，容易磨坏液压泵。

11. ( )更换末端执行器的工具时，应更改工件坐标系。

12. ( )装配图中的技术要求包括部件装配过程中或装配后必须达到的技术指标以及对部件的工作性能、调试方 法、检验方法、外观等的要求。

13. ( )保护接地方式适用于电源中性点不接地的配电网。

14. ( )中泄式三位五通换向阀中所使用的微型电磁阀为常通型。

15. ( )工业机器人在手动状况下，必须按下安全开关键才可以消除其他报警。

16. ( )按照作业描述水平的高低，工业机器人编程语言类型可分为动作级、对象级和任务级编程语言，其中任 务级编程语言实施和应用较为简单，目前已得到广泛应用。

17. ( )在FANUC 机器人中， FOR 指令一定要和 ENDFOR 配合使用。

18. ( )接近开关分主要为电感式接近开关和电容式接近开关。

19. ( )机器人硬限位、软限位及动作范围关系是硬限位<软限位<动作范围。

20. ( )急停开关(E-Stop)不允许被短接。

21. ( )职业道德修养要从培养自己良好的行为习惯着手。

22. ( )职业道德促进个体发展的功能集中体现在它是个体心理素质的核心内容。

23. ( )仪表端庄的具体要求是浓妆艳抹。

24. ( )具有高度的责任心要做到，工作勤奋努力，精益求精，尽职尽责。

25. ( )间隙配合中，孔的公差带一定在零线以上，轴的公差带一定在零线以下。

26. ( )加奇数个惰轮，主动轮与从动轮的回转方向相反。

27. ( )在复杂电气控制回路的设计方法中，经验设计就是按照经验绘制电气控制线路。

28. ( )工业机器人的驱动系统包括驱动器和执行机构两部分，它们通常与执行机构连成机器人本体。

29. ( )现场质量管理的首要任务是质量维持。

30. ( )机器人工具参考坐标系是用来描述机器人末端执行器相对于固连在末端执行器上的坐标系的运动。

31. ( )设计图纸上的所有尺寸、标注、电气符号等都应准确无误。

32. ( )保护接地与保护接零的工作原理相同。

33. ( )使用机器人时，需要提供安全护栏，及其他的安全措施。

34. ( )气动三联件缺一不可，不能够进行拆分。

35. ( )空气压缩机启动前开启空气压缩机出口排空门，关闭空气压缩机出口门。

36. ( )ABB 机器人 DSQC652 标准 I/O 板的接口是以太网。

l

37. ( )拍下机器人示教器或者控制器上的急停按钮，解除急停按钮后需要再按一次电机上电按钮，才能解除急 停状态。

38. ( )串口通讯RS232 支持1: N 的通讯连接。

39. ( )任何了解工业机器人的人员都可以安装、维护、操作工业机器人。

40. ( )在点动机器人操控时，速度倍率可大可小，无须考虑。

41. ( )公民基本道德规范20字方针是指爱国守法，明礼诚信，团结友善，勤俭自强，敬业奉献。

42. ( )Six axis Articulated Robot 指的是串联6轴多关节机器人。

43. ( )互换性要求工件具有一定的加工精度。

44. ( )孔轴过渡配合中，孔的公差带与轴的公差带相互交叠。

45. ( )低压开关、接触器、主令电气、电磁铁等都属于低压控制电气。

46. ( )?SCARA 意思是有选择顺应性的装配机器人手臂。

47. ( )1954年美国人乔治 ·德沃尔制造出世界上第一台可编程的机器人，并注册了专利。这种机械手能按照不 同的程序从事不同的工作，因此具有通用性和灵活性。

48.（ )QC 小组的成员一般控制在10人以内。

49. ( )槽系组合夹具的定位件用于工件的定位，导向件用于夹具元件与元件的定位。

50. ( )安全保护装置能直接起安全保护作用，如隔离防护安全装置、联锁防护安全装置、超限保险安全装置、紧急制动装置等。

51. ( )安装了隔离防护安全装置就不需要安装联锁防护安全装置。

52. ( )电工测量指示仪表按用途分为开关板式仪表和可携式仪表。

53. ( )使用摇表测量前必须按设备的电压等级选择合适的摇表并检查摇表的好坏。

54. ( )电气设备的接地线不得搭接或并联连接，接线规范、接触可靠。

55. ( )保护接地与保护接零的工作原理相同。

56. ( )电气控制柜可以接设外部用电设备。

57. ( )ABB 机器人 DSQC652 标准 I/O 板的接口是 DeviceNet。

58. ( )工业机器人编程就是针对工业机器人为完成某项作业进行程序设计。

59. ( )工业机器人寄存器分为全局寄存器和局部寄存器。

60. ( )启动机器人系统自动操作前，程序员无需恢复暂停使用的安全防护装置的原有效用。

61.( )自由度是指机器人所具有的独立坐标轴运动的数目，每个独立轴的活动范围不

受限制。

62.( )固定期限劳动合同，是指用人单位与劳动者约定合同终止时间的劳动合同。

63.( )电气回路故障可分为显性故障和隐形故障。

64.( )ABB机器人是德国品牌。

65.( )沿着旋转角度运行时，通常采用ABB机器人的线性运行模式。

66.( )为检测出危险状态，应使用限位开关等检测设备。根据该检测设备的信号，视需要停止机器人。当其他机器人和外围设备出现异常时，无需停止机器人。

67.( )在完全到达p10 后，置位输出信号 do1, 则运动指令的转角半径应设为fine。

68.( )计算机之所以能按人们的意图自动的进行操作，主要是因为采用了存储程序控制的原理。

69.( )为了加强对产品质量的监督管理，提高产品质量水平，明确产品质量责任，保护消费者的合法权益，维护社会经济秩序，制定《中华人民共和国产品质量法》。

70.( )工业机器人本体上更换的电池可以随意扔放到垃圾桶里

71.( )选择兆欧表的原则是要选用准确度高、灵敏度高的兆欧表。

72.( )轨迹插补运算是伴随着轨迹控制过程一步步完成的，而不是在得到示教点之后， 一次完成，再提交给再现过程的。

73.( )几何公差按类型分为形状公差和方向公差两种。

74.( )产品质量靠工作质量来保证，工作质量的好坏主要是人的问题。

75.( )RobotStudio 软件只能对机器人工作场景进行虚拟仿真和离线编程，但不可以完成示教器的所有功能。

76.( )发现机器人控制柜风扇叶片不完整或破损时，只要还能旋转就不需更换。

77.( )残酷的企业竞争，职业道德在某种程度上会束缚企业的发展。

78.( )触发 ES(EmerStop)紧急停止回路，无论机器人在何种运行模式下，都会立即

停止。

79.( )条件比较指令 IF 可以通过逻辑运算符”or”和 “and”将多个条件组合

在一起，但是”or”和 “and”不能在同一行中使用。

80.( )更换末端执行器的工具时，应更改工具坐标系。

81.( )工业机器人控制系统运行状态异常问题一般无法维修需要更换系统。

82.( )关于工业机器人周边设备机械传动机构的润滑与保养，带传动需要定期加润滑脂润滑。

83.( )机器人系统维修员在维修有故障的设备时，重要部件必须加倍爱护，而像螺丝帽等通用件可以随意放置

84.( )六轴工业机器人由六台伺服电动机分别驱动六个关节轴，那么每次手动操纵一个关节轴的运动称之为单轴运动。

85.( )没掌握电气知识和机器人运维技术的人员，只要有人指导也可以安装和拆卸机器人电气线路。

86.( )中断程序经常会用于出错处理，外部信号的响应这种实时响应要求高的场合。

87.( )ABB 机器人数字仿真信号对机器人程序有效。

88.( )工业机器人规格在选择工业机器人手臂时非常重要。

89.( )金属材料与热处理是一门研究金属材料的成分、组织、热处理与金属材料性能之间的关系和变化规律的学科。

90.( )当机器人系统无法启动或者重新安装新系统时，可利用已备份的系统文件进行恢复。

91.( )二位电磁阀是指电磁阀的阀芯有两个不同的工作位置。

92.( )所有不包括在工业机器人系统内的设备被称为外围设备，常用的外围设

备有机器人行走轴、变位机、工具等。

93.( )在RAPID程序中，可以有多个主程序main, 并且存在于任意一个程序模块中。

94.( )FOR 指令与WHILE指令均是循环指令。

95.( )只要型号相同，可以将一台机器人的备份恢复到另一台机器人中去，不会造成系统故障。

96.( )“:=”赋值指令是用于对程序数据进行赋值，赋值可以是一个常量或数学表达式。

97.( )位置补偿条件指令对任何控制动作指令有效。

98.( )RFID 识别系统是一种非接触式的自动识别技术，它通过高频信号自动识别目标对象并获取相关数据，识别工作无需人工干预，操作快捷方便。

99.( )计时器功能主要是用来测算工业机器人总的运行时间。

100.( )ABB 机器人参数 IPSetting 属于Motion 主题。

101.( )当系统发出串行测量电路板 (SMB) 上的数据不正常报警时，机器人的任何手动操作都不能进行了。

102.( )调试人员进入机器人工作区域时，必须随身携带示教器，以防他人无意识误操作。

103.( )管线包针对机器人运动特点而设计，能够减少机器人使用中的故障率发生。

104.( )工具坐标系的数据不可以直接输入。

105.( )FANUC 机器人自动运行时，系统变量$RMT-MASTER为1。

106.( )机器人故障现象为腕轴部件损坏，针对更换的部件应制定相对应的吊装方案后再进行拆解更换。

107.( )控制器性能不佳，可能导致程序执行迟缓，看上去无法正常执行并且有时停止。

108.( )ABB 机器人程序编辑是主菜单在程序编辑器中。

109.( )当工业机器人控制系统主板电池电压变得更低时， SARM 中的数据将不能

保持，这时需要更换旧电池，并将原先备份的数据重新加载。

110.( )企业创新要求员工努力做到大胆地试大胆地闯，敢于提出新问题。

111.( )ABB 工业机器人状态监视功能主要是为了检测工业机器人六个轴的工作状态而设置的。

112.开关电源是利用高频电信号控制电子开关开通时间长短来实现稳压的电源。

113.( )工业机器人的常用工作模式是半自动模式。

114.( )FANUC 机器人系统的紧急停止有单回路和双回路两种。

115.( )双闭环无静差V-M调速系统中，增加UPE的增益，系统稳定后转速反馈电压不变。

116.( )个人防护装备是保护劳动者免受伤害的最后一道防线。

117.( )职工的职业道德有利于塑造企业形象，有利于提高企业的社会信誉。

118.( )不管什么应用的工业机器人，它都有一套自己的操作规程。它既是保证操作 人员安全的重要施之一,也是保证设备安全、产品质量等的重要措施，使用者必须遵守。

119.( )当检测金属材料时，应选用电容型接近开关。

120.( )工业机器人进行清洁时，无须断电，如确需断电的，需向车间主管领导汇报。

121.( )检查电机的相序连接是否正确，通过示教器控制电机的相正方向旋转，从安装杆看相电机，如果旋转方想为顺时针方向，则电机的相序连接正确。

122.( )工业机器人精度的测量是提高TCP精度的一个极其重要的因素。

123.( )职业道德是通用的，所有行业的职业道德标准是一样的。

124.( )计算机主存储器分为随机存储器和只读存储器， 一般开机测试、系统初始化程序都是放在随机存储器中的。

125.( )机械制图中通常采用两种线宽，粗、细线的比例为3:2。

126.( )在报警没有确认(松开急停，上电按钮上电)的情况下，机器人是可以手动启动继续运行的。

127.( )工业机器人系统主要由三大部分组成。三大部分是：机械部分、传感部分、

控制部分。

128.( )在用PLC梯形图编程时，多个输出的线圈不能并联放在右端。

129.( )领导亲自安排的工作一定要认真负责，其它工作可以马虎一点。

130.( )LED 指示灯的接线不需要考虑电源正负。

131.( )ABB 机器人信号类型有模拟信号、数字信号和组信号。

132.( )ABB 机器人只能一个系统信号配置一个输入输出信号。

133.( )机器人速度是mm/sec。

134.( )控制柜的信号电缆要远离主电源电路的原因是防止短路。

135.( )典型的光电转换器件主要有CCD 图像传感器和CMOS 图像传感器。

136.( )使用“PP 移至光标”,可以将PP 移至其它例行程序。

137.( )工业机器人维修保养时常用套筒扳手拧紧或者松懈螺栓、螺帽。

138.( )时间继电器除了延时触点，也有瞬时动作的触点。

139.( )当机器人需要同时和多台设备联动，并且子功能需求较多，对 I/0 点位总数要求多达几百时，可以通过使用数个 I/0点位的状态组成二进制编码的方式来满足需求。

140.( )ABB 机器人设备都有模拟输出信号。

141.( )所有的机器人指令都需要程序数据。

142.制止损坏企业设备的行为，只是企业领导的责任。

143.( )被赋值数据和赋予值的数据可以是常量。

144.( )RobotStudio6 首次安装可获得30天全功能免费试用期。

145.( )示教器可以示教机器人的工作轨迹和参数设定，以及所有人机交互操作，拥

有自己独立的CPU 以及存储单元，与主计算机之间以串行通信方式实现信息交互。

146.( )等待指令可以通过逻辑运算符”or”和 “and”将多个条件组合在一起，但是"Or”和 “and”不能在同一行使用。

147.( )通常情况下，标准气动手爪、吸盘类手爪、自制电动手爪、定制特殊手爪，这4种手爪就能完成工业机器人在日常生产中几乎所有常见的抓取工作

148.( )NPN 型传感器输出的是高电平。

149.( )三相异步电动机的定子是用来产生旋转磁场的。

150.( )机器人本体电池耗尽后，开机时示教器会提示信息要求对相应的轴进行编码器复位，此时需要更换电池，并按照要求进行相应轴的编码器复位。

151.( )工业机器人控制系统温升在一个范围内不影响机器人的使用是可以被接受的，不需要人为的对其进行干涉。

152.( )高性能碰撞检测机能：机器人无须外加传感器，各种场合均适用。

153.( )沿着直角坐标系运行时，通常采用ABB机器人的线性运行模式。

154.( )Abb 机器人示教器不同的按键不能关联相同的信号。

155.( )无论哪种量具，凡有平工作面的，均有平面度要求，那么平面度是指包容实际表面且距离为最小的两平行平面之间的距离。

156.( )视觉定位系统基于区域的匹配和形状特征识别相结合，进行数据识别和计算，能够快速准确的识别出物体特征的边界与中心。

157.( )机器人的通信接口可以实现机器人和其他设备的信息交换， 一般有串行接口、并行接口等。

158.( )故障报警提示信息都显示在示教器上。

159.( )目前机器人中较为常用的是旋转型光电式编码器。

160.( )机器人的报警提示信息可以无视，继续往下操作。

161.( )工业机器人系统即使设计时进行完善的设计规范，仍必须定期进行常规检查和预防性维护。

162.( )对于机器人焊接 spotdata的数值，在OLP 模块下，无法设置到与实际情况一致，故需要在程序输出后做修改。

163.( )loaddata 广泛用于搬运机器人。

164.( )我们可以将数字输入信号与系统的控制信号关联起来，就可以对系统进行控制()。

165.( )在含有多轴组系统中创建程序时，默认状态下，程序中的示教点位置只有机器人位置信息。

166.( )与一般机械化设备相比，机器人结构的动力特性是十分重要的，这是选择机器人结构材料时必须要考虑的。

167.( )当发生危险时，人会本能地将使能器按钮松开或按紧，机器人则会马上停下来，保证安全。

168.( )若想在“自动生产窗口”模式下对输入、输出、系统等信号进行切换，只要在配置可编程按键时将“允许自动模式运行”切换成“是”就可以实现。

169.( ) 《中华人民共和国环境保护法》是为保护和改善环境，防治污染和其他公害，保障公众健康，推进生态文明建设，促进经济社会可持续发展，制定的法律。

170.( )直流伺服电动机和交流伺服电动机相比，它具有机械特性较硬、输出功率较大、不自转，起动转矩大等优点。

171.( )程序在调试阶段，可以通过示教器对编译好的程序进行执行，检测，修正等待程序完全调试成功后，即可以投入正式使用。

172.( )根据工件边缘曲线自动生成机器人运行轨迹Path 10后，机器人可直接按照此轨迹进行运动。

173.( )润滑是在相对运动的摩擦接触面之间加入润滑剂，使两接触表面之间形成润滑膜，变干摩擦为润滑剂内部分子之间的内摩擦，以达到降低磨损，延长机械设备使用寿命，达到节能和提高经济效益的目的。

174.( )系统备份文件具有唯一性，只能恢复到原来的进行备份操作的机器人中去，否则会引起故障。

175( )公差等级的高低，影响公差带的大小，决定配合的精度。

176.( )校准时，如果示教器中显示的数值与机器人本体上的标签数值一致，则无需修改。

177.( )工业机器人运动指令目标点的名字可以重复创建。

178.( )通过听声音振动和噪音， 一定程度上可以判断机器人是否存在故障。

179.( )在进行码垛轨迹示教时，吸盘夹具与工件表面要平行。

180.( )工业机器人控制柜防静电手环主要是防止静电，有效保护机器人各部件。

**单选题**

1-5. A D B D C 6-10. C A A C A

11-15. D D A A B 16-20. C B B A A

21-25. C A C B D 26-30. D B B A B

31-35. D C B A B 36-40. A C D C C

41-45. A D C C C 46-50. A B A B D

51-55. D B B D C 56-60. C D B D B

61-65. D C B C A 66-70. D A D C A

71-75. B A D D D 76-80. C C B B A

81-85. C A C D D 86-90. B A D B A

91-95. C B C B C 96-100. C D D A C

101-105.A A B B D 106-110. A C B B B

111-115. A C D D C 116-120. C D A A D

121-125. A C B B A 126-130. C C C C B

131-135. A D D B A 136-140. B D C A B

141-145. A C A C B 146-150. B A A A C

151-155. D A C D B 156-160. C C D A D

161-165. C C A B C 166-170. D C C D B

171-175. A C C A C 176-180. A D A A A

181-185. C A A A A 186-190. B B A A A

191-195.C B D B C 196-200. A D D A D

201-205.A C C A C 206-210. A C D B B

211-215. D A B D B 216-220. D A B A A

221-225. C B A A C 226-230. C A D C A

231-235. A B C C D 236-240. D D D A A

241-245. C B B C A 246-250. D A A B C

251-255. A A C C C 256-260. D A A C C

261-265. D C A A A 266-270. B A B B C

271-275. B C D B B 276-280. A D B B A

281-285. C B A A D 286-290. B A B B A

291-295. B D C C A 296-300. A A D D B

**判断题**

1-5. × √× √ √ 6-10. √ √ × √ √

11-15. × √ √ √ × 16-20. × √ √ × √

21-25. √ × × √ × 26-30. × √ √ × √

31-35. √ × √ × √ 36-40. × √ × × ×

41-45. √ √ √ √ × 46-50. √ √ √ × √

51-55. × × √ × × 56-60. × √ √ √ ×

61-65. × √ √ × × 66-70. × √ √ √ ×

71-75. × √ × √ × 76-80. × × √ √ √

81-85. × × × √ × 86-90. √ √ √ √ √

91-95. √ √ × √ × 96-100. √ × × × ×

101-105. × √ √ × × 106-110. √ √ √ √ √

111-115. × × × √ √ 116-120. √ √ √ × ×

121-125. √ √ × × × 126-130. × √ × × ×

131-135. √ × √ × √ 136-140. × √ √ √ ×

141-145. × × × √ √ 146-150. √ √ × √ √

151-155. √ √ √ × √ 156-160. √ √ √ √ ×

161-165. √ √ √ √ × 166-170. √ √ × √ √

171-175. √ × √ √ √ 176-180. √ × √ √ ×

**多选题**

1. AB
2. BCD
3. AC
4. BC
5. ABCD
6. AC
7. BD
8. AC
9. AC
10. ABCD
11. ABCD
12. ABCD
13. AD
14. ABD
15. ACD
16. ABCD
17. ABD
18. ABCD
19. AC
20. BCD
21. ABCD
22. ABCD
23. BCD
24. AB
25. ABC
26. ABCD
27. ABCD
28. ABCD
29. ABC
30. ABCD
31. CD
32. ABC
33. ABCD
34. BCD
35. ABC
36. ABCD
37. ACD
38. ACD
39. ABCD
40. AB
41. ABCD
42. ABCD
43. ABCD
44. ABD
45. BCD
46. BCD
47. AB
48. ABCD
49. ABCD
50. ABCD
51. BC
52. ABCD
53. BCD
54. ABC
55. AB
56. ABC
57. BCD
58. ABCD
59. BCD
60. ABCD
61. AB
62. BD
63. CD
64. ABCD
65. BD
66. ABC
67. AD
68. BCD
69. ABC
70. ABCD
71. ABC
72. ACD
73. ABC
74. AB
75. AB
76. AB
77. ACD
78. ACDE
79. ABCE
80. BCE
81. AB
82. ABC
83. BCDE
84. AD
85. ABDE
86. ABCDE
87. AB
88. AD
89. ABC
90. ABCDE
91. ABCE
92. ABCDE
93. AB
94. ABCD
95. ABC
96. BC
97. ABCEF
98. ABCD
99. AB
100. ABCD
101. ABCD
102. ABCDEF
103. ABD
104. ABCDE
105. ABC
106. ABCD
107. ABCD
108. ABCD
109. ABCD
110. ABC
111. ABCD
112. EF
113. ABD
114. ABC
115. ABCD
116. BC
117. BDEF
118. ABD
119. ABCD
120. ABC