2025年常州市“经开先锋”职业技能大赛

工业机器人系统运维员理论题库

**一、单项选择题**

1、社会主义职业道德的基本原则是( ）

A.共产主义

B.集团主义

C.集体主义

D.全心全意为人民服务

答案：C

2、在焊接过程中，机器人系统发生撞枪故障，不可能发生的故障是（ ）。

A.工件组装发生偏差

B.焊枪的TCP不准确

C.原点发生偏移

D.控制电压不符合

答案：D

3、依据《劳动法》规定，劳动合同可以约定试用期。试用期最长不超过（ ）。

A.12个月

B.10个月

C.6个月

D.3个月

答案：C

4、《劳动合同法》调整的劳动关系是一种（ ）。

A.人身关系

B.财产关系

C.人身关系和财产关系相结合的社会关系

D.经济关系

答案：C

5、以下不属于生产过程中质量管理的三不原则（ ）。

A.不接受不合格品

B.不制造不合格品

C.不合格品不向下工序流转

D.不制造合格品

答案：D

6、一般来说，消费者享有对（ ）进行监督的权利。

A.商品

B.服务

C.商品和服务以及保护消费者权益的工作

D.不合格商品

答案：C

7、著作权客体的首要条件是（ ）。

A.独创性

B.可复制性

C.时间性

D.地域性

答案：A

8、公民环境权在内容上主要侧重于（ ）。

A.生命权

B.生态权

C.居住权

D.财产权

答案：B

9、工业机器人的外观一般维护周期（ ）。

A.1天

B.3天

C.5天

D.7天

答案：A

10、工业机器人本体安装时需要使用的工具有（ ）。

A.扭矩扳手

B.万用表

C.锉刀

D.螺旋测微仪

答案：A

11、紧固作业中不正确的做法是（ ）。

A.利用对应记号紧固

B.椭圆孔加装平垫

C.螺栓从螺母中露出的距离越长越好

D.及时更换损伤的螺栓螺母

答案：C

12、用来表征机器人重复定位其手部于同一目标位置的能力的参数是（ ）。

A.定位精度

B.速度

C.工作范围

D.重复定位精度

答案：D

13、陀螺仪是利用（ ）原理制作的。

A.惯性

B.光电效应

C.电磁波

D.超导

答案：A

14、下面哪一项不属于工业机器人子系统（ ）。

A.驱动系统

B.机械结构系统

C.人机交互系统

D.导航系统

答案：D

15、机械结构系统∶由（ ）﹑手臂﹑手腕、末端执行器四大件组成。

A.机身

B.步进电机

C.基座

D.驱动器

答案：A

16、工业机器人的( )直接与工件相接触。

A.手指

B.手腕

C.关节

D.手臂

答案：A

17、机器人语言是由（ ）表示的"0”和"1"组成的字串机器码。

A.二进制

B.十进制

C.八进制

D.十六进制

答案：A

18、机器人的英文单词是（ ）。

A.botre

B.boret

C.robot

D.rebot

答案：C

19、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

答案：C

20、下列那种机器人不是军用机器人（ ）。

A.“红隼”无人机

B.美国的“大狗”机器人

C.索尼公司的AIBO机器狗

D.“土拨鼠”

答案：C

21、人们实现对机器人的控制不包括什么（ ）。

A.输入

B.输出

C.程序

D.反应

答案：D

22、FMC是（ ）的简称。

A.加工中心

B.计算机控制系统

C.永磁式伺服系统

D.柔性制造单元

答案：D

23、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.刚性制造系统

B.柔性制造系统

C.弹性制造系统

D.挠性制造系统

答案：B

24、工业机器人的额定负载是指在规定范围内（ ）所能承受的最大负载允许值。

A.手腕机械接口处

B.手臂

C.末端执行器

D.机座

答案：A

25、工业机器人运动自由度数﹐一般（ ）。

A.小于2个

B.小于3个

C.小于6个

D.大于6个

答案：C

26、步行机器人的行走机构多为（ ）。

A.滚轮

B.履带

C.连杆机构

D.齿轮机构

答案：C

27、工业机器人的末端操作器，大致可分为以下几类：（ ）①夹钳式取料手、②吸附式取料手、③专用操作器及转换器、④仿生多指灵巧手、⑤其他手。

A.③④

B.②④⑤

C.①③④

D.①②③④⑤

答案：D

28、按机器人手臂的运动形式分，手臂有（）运动的，有（）运动的，还有复合运动的。

A.直线、回转

B.直线、曲线

C.曲线、弧线

D.曲线、折线

答案：A

29、按手臂的结构形式区分，手臂有单臂式、双臂式及（ ）3种。

A.倒挂式

B.旋转式

C.悬挂式

D.升降式

答案：C

30、以机器人关节建立坐标系，可用齐次变换来描述这些坐标系之间的（）和（）选择。

A.绝对位置、空间方向

B.相对位置、姿态方向

C.姿态方向、空间姿态

D.空间方向、姿态方向

答案：B

31、通常将机器人的力传感器分为以下3类：（ ）、腕力传感器、指力传感器。

A.旋转力传感器

B.线性力传感器

C.臂力传感器

D.关节力传感器

答案：D

32、MOVE语句用来表示机器人（）由到（）的运动。

A.初始位姿、目标位姿

B.初始方向、目标方向

C.初始方向、目标姿态

D.目标姿态、目标方向

答案：A

33、工业机器人的控制系统可分为两大部分：一部分是对其（）的控制；另一部分是工业机器人与（）的协调控制。

A.自身运动、周边设备

B.周边设备、自身运动

C.机械手臂、外部设备

D.机械手臂、传送带

答案：A

34、对象级语言是靠对象状态的变化给出大概的描述，把机器人的工作（ ）的一种语言。

A.程序化

B.系统化

C.简洁化

D.具体化

答案：A

35、机器人在什么模式下（ ）使能器无效。

A.自动模式

B.手动模式

C.调试模式

D.编程模式

答案：A

36、在哪里可以找到机器人序列号（ ）。

A.控制柜铭牌

B.示教器

C.本体

D.驱动器

答案：B

37、精确回到工作点用哪个Zone（ ）。

A.z0

B.goto

C.fine

D.for

答案：C

38、使用哪个zone,能使机器人路径运行更圆滑，选（ ）。

A.z1

B.z0

C.z50

D.z100

答案：D

39、MOVEL是什么指令（ ）。

A.运动指今

B.逻辑指今

C.控制指合

D.计时指今

答案：A

40、以下坐标系适合建立用于机器人码垛偏移的为（ ）。

A.工件坐标系

B.工具坐标系

C.世界坐标系

D.基坐标系

答案：A

41、通常CAD/CAM系统中的CAM概念指的是（ ）的CAM。

A.广义的

B.狭义的

C.特定的

D.独立的

答案：B

42、在装配时，改变产品中可调整零件的相对位置或选用合适的调整件，以达到装配精度，属于哪种装配方法（ ）。

A.互换装配

B.分组装配

C.调整装配

D.修配装配

答案：C

43、末端执行器根据用途来分可以分为手爪和（ ）。

A.工具

B.吸盘

C.夹爪

D.抓爪

答案：A

44、机器人的误差来源主要三个类别，下列哪个不属于这三类（ ）。

A.活动关节误差

B.运动误差

C.非运动误差

D.装配误差

答案：D

45、以下哪个不属于末端手部的形式（ ）。

A.无手指关节

B.固定手指关节

C.有手指关节

D.活动手指关节

答案：D

46、以下不属于工业机器人外围信号故障的是（ ）。

A.使能信号连接断路

B.气源断路

C.通讯信号线断路

D.急停回路被触发

答案：B

47、机器人故障排查中，发现伺服驱动器的抱闸电压输出正常，为24V，而伺服电机侧的抱闸电压为 0V，则故障原因为（ ）。

A.编码器线磨损断线

B.抱闸线磨损断线

C.动力线磨损断线

D.编码器线短路

答案：B

48、在什么情况下需要校准示教盒的触摸屏（ ）。

A.触摸屏黑屏

B.机器人系统断电后重启

C.触摸屏出现点击错误

D.示教盒无法启动

答案：C

49、系统默认的指令插入方式是向光标（ ）插入。

A.后

B.左

C.右

D.前

答案：D

50、管道设施的松懈、老化，可以说是引起管道泄漏的（ ）。

A.直接原因

B.间接原因

C.偶然因素

D.人为因素

答案：A

51、（ )是要求大家共同遵守的办事规程或行动准则。

A.组织

B.文化

C.制度

D.环境

答案：C

52、位置等级是指机器人经过示教的位置时的接近程度，设定了合适的位置等级时，可使机器人运行出与周围状况和工件相适应的轨迹，其中位置等级(　　)。

A.CNT 值越小，运行轨迹越精准

B.CNT 值越大小，与运行轨迹关系不大

C.CNT 值越大，运行轨迹越精准

D.只与运动速度有关

答案：A

53、用于检测物体接触面之间相对运动大小和方向的传感器是(　　)。

A.滑动觉传感器

B.接触觉传感器

C.接近觉传感器

D.压觉传感器

答案：A

54、齿轮传递运动准确性的必检指标是(　　)。

A.齿廓总偏差

B.齿厚偏差

C.齿距累积误差

D.螺旋线总偏差

答案：C

55、示教编程时，过渡点尽量用关节运动指令，精确点尽量用(　　)。

A.直线指令

B.曲线指令

C.取反指令

D.跳步指令

答案：A

56、.对于低压用电系统为了获得 380/220V 两种供电电压，习惯上采用中性点(　　)构成三相四线制供电方式。

A.不接地

B.经消弧绕组接地

C.直接接地

D.经高阻抗接地

答案：C

57、导线裸露不超长 线芯绝缘与接线端子压接部分之间的芯线长度不大于(　　)。

A.5mm

B.6mm

C.7mm

D.8mm

答案：A

58、临时线路应有使用期限，一般不超过(　　)。

A.三个月。

B.六个月

C.十个月

D.一年

答案：B

59、如果漏电保护器在安装时各接线柱未接牢固，时间一长，往往会导致接线柱发热，造成线路欠压使漏电保护器(　　)。

A.烧毁

B.跳闸

C.氧化

D.失效

答案：B

60、变频器停车过程中出现过电压故障，原因可能是：(　　)。

A.斜波时间设置过短

B.转矩提升功能设置不当

C.散热不良

D.电源电压不稳

答案：A

61、STR12-280机器人所用巡线传感器其实是(　　)。

A.光敏传感器

B.声敏传感器

C.气敏传感器

D.化学传感器

答案：A

62、示教-再现控制为一种在线编程方式，它的最大问题是（ ）。

A.操作人员劳动强度大

B.占用生产时间

C.操作人员安全问题

D.容易产生废品

答案：B

63、真空吸盘要求工件表面（）、干燥清洁，同时气密性好。

A.粗糙

B.凸凹不平

C.平缓突起

D.平整光滑

答案：D

64、（ ）手爪的主要功能是抓住工件、握持工件和（）工件。

A.固定

B.定位

C.释放

D.触摸

答案：C

65、作业路径通常用（ ）坐标系相对于工件坐标系的运动来描述。

A.手爪

B.固定

C.运动

D.工具

答案：D

66、（ ）下面哪个国家被称为“机器人王国”?

A.中国

B.英国

C.日本

D.美国

答案：C

67、（ ）最早提出工业机器人概念，并申请了专利的是。

A.戴沃尔

B.约瑟夫·英格伯格

C.理查德·豪恩

D.比尔·盖茨

答案：A

68、（ ）世界上第一个机器人公司成立于。

A.英国

B.美国

C.法国

D.日本

答案：B

69、工业机器人一般需要（）个自由度才能使手部达到目标位置并处于期望的姿态。

A.3

B.4

C.6

D.9

答案：C

70、工业机器人手腕的运动中，通常把手腕的偏转，用（）表示。

A.B

B.Y

C.R

D.P

答案：B

71、机器人的运动学方程只涉及（）的讨论。

A.静态位置

B.速度

C.加速度

D.受力

答案：A

72、（ ）以下哪种不是接触觉传感器的用途。

A.探测物体位置

B.检测物体距离

C.探索路径

D.安全保护

答案：B

73、（ ）点位控制方式（PTP）的主要技术指标是。

A.定位精度和运动时间

B.定位精度和运动速度

C.运动速度和运动时间

D.位姿轨迹和运动速度

答案：A

74、（ ）以下不属于工业机器人的控制系统硬件主要组成部分的是。

A.传感装置

B.控制装置

C.关节伺服驱动部分

D.减速装置

答案：D

75、（ ）要在生产中引入工业机器人系统的工程，在制造与试运行阶段不包括。

A.制作准备

B.制作与采购

C.安装与试运行

D.运转率检查

答案：D

76、（ ）在用机器人进行弧焊作业中，对夹具的要求描述错误的是。

A.减少定位误差

B.装拆方便

C.工件的固定和定位自动化

D.回避与焊枪的干涉

答案：C

77、业机器人本体的安装环境，应控制在（）为宜，低温启动时会造成异常的偏差或超负荷;必要时需进行暖机。

A.0°C~45C

B.10℃~40℃

C.5℃~45℃

D.0°C~40℃

答案：C

78、（ ）定时插补的时间间隔下限的主要决定因素是。

A.完成一次正向运动学计算的时间

B.完成一次逆向运动学计算的时间

C.完成一次正向动力学计算的时间

D.完成一次逆向动力学计算的时间

答案：B

79、工业机器人由本体、（）和控制系统三个基本部分组成。

A.机柜

B.驱动系统

C.计算机

D.气动系统

答案：B

80、（ ）工业机器人的主电源开关在什么位置。

A.机器人本体上

B.示教器上

C.控制柜上

D.需外接

答案：C

81、世界上第—种机器人语言是美国斯坦福大学于1973年研制的（）语言。

A.AL

B.LAMA-S

C.DIAL

D.WAVE

答案：D

82.直线运动指令是机器人示教编程时常用的运动指令，编写程序时需通过示教或输入来确定机器人末端控制点移动的起点和( )。

A.运动方向

B.终点

C.移动速度

D.直线距离

答案：B

83.单步运行程序是机器人程序调试和检验过程中的常见操作，可实现该操作的示教器工作模式有（）种。

A.1

B.2

C.3

D.4

答案：B

84.机器人自动运行过程中，按下示教器急停按钮，机器人停止运动，此时若要恢复机器人的运动，无需进行（）操作。

A.旋开急停按钮

B.何服上电

C.按下开始键

D.断电重启

答案：D

85、为保证离线编写程序的准确性和调试的可靠性，离线编程前均需对导入的三维模型进行( )。

A.干涉检查

B.模型简化

C.标定

D.校核

答案：A

86.离线编程仿真软件中（）功能是防止执行程序中出现的程序设计问题。

A.轨迹规划

B.碰撞检测

C.代码生成

D.路径优化

答案：A

87.机器人本体是工业机器人机械主体，是完成各种作业的（ ）。

A.执行机构

B.控制系统

C.传输系统

D.搬运机构

答案：A

88.工业机器人控制器中包含了大量的控制参数和本体参数设置信息，通过数据备份，不可实现（）数据备份的备份。

A.DH模型参数

B.轴关节参数

C.速度和加速度前馈参数

D.伺服驱动器PD 参数

答案：A

89.（ ）机器人零点丢失后会有什么后果。

A.仅能单轴运行

B.仅能在规定路径上运行

C.仅能用专用装置驱动

D.机器人不能运动

答案：A

90、机器人用何种方法定义工件坐标系（ ）。

A.3点法

B.4点法

C.5点法&Z

D.6点法&Z&X

答案：A

91、示教编程器上的安全开关握紧为ON状态，松开为(　　)状态。

A.OFF

B.ON

C.不变

D.急停报错

答案：A

92、以下哪一类传感器相当于人的听觉功能(　　)。

A.光敏传感器

B.声敏传感器

C.气敏传感器

D.化学传感器

答案：B

93、西门子S7-200系列中CPU226最多可带(　　)个扩展模块。

A.1

B.2

C.7

D.13

答案：C

94、控件是能够完成特定任务的一段程序，但不能独立运行，必依赖于一个(　　)。

A.系统变量

B.控制命令

C.脚本程序

D.主体程序

答案：D

95、力控的数据类型有：实型、整型、离散型和(　　)。

A.浮点型

B.指针型

C.字符型

D.长整型

答案：C

96、想要通过工业机器人控制柜的操作面板来启动设备，应该(　　)。

A.敲打启动按钮

B.旋转启动按钮

C.按下启动按钮

D.拔出启动按钮

答案：B

97、在安装好以后首次操作机器人时，务必以(　　)进行。

A.低速

B.中速

C.高速

D.0速

答案：A

98、机器人三种动作模式中，对示教任务进行再现操作的模式是(　　)。

A.示教模式

B.再现模式

C.远程模式

D.自动模式

答案：B

99、机器人的普通维护频率为(　　)。

A.1次/天

B.1次/小时

C.1次/月

D.1次/年

答案：A

100、机器人外围线路的检查过程中，常用的工具不包括(　　)。

A.万用表

B.绝缘电阻测试仪

C.测电笔

D.传感器

答案：D

101、ABB标准I/O板提供8路数字输入、8路数字输出及2路模拟信号输出功能的是（）。

A.DSQC 651

B.DSQC 652

C.DSQC 653

D.DSQC 355

答案：A

102、机器人进行焊接作业时，一般应保持焊枪工具Z轴方向与工件表面保持（）。

A.45度

B.平行

C.垂直

D.任意角度

答案：C

103、通过输入坐标偏差量，使机器人坐标通过编程进行实时转换的指令是（）。

A.PDispSet

B.PDispOn

C.EOffsOn

D.EOffsOff

答案：A

104、在机器人搬运工作站中，用于控制机器人夹爪工具开合的动作信号是（）。

A.数字量输出信号

B.数字量输入信号

C.模拟量输入信号

D.模拟量输出信号

答案：A

105.将ABB IRB120机器人伺服电机编码器接口板数据传送给控制器的是（）。

A、电机动力电缆线

B.编码器电缆线

C.示教盒电缆线

D.电源线

答案：B

106、ABB机器人手动操作操作杆锁定不包含的有（）。

A.水平方向锁定

B.垂直方向锁定

C.旋转方向锁定

D.单轴方向锁定

答案：D

107、在ABB机器人示教盒的状态栏，可显示的机器人当前的工作模式、电机状态和（）。

A.运行程序

B.坐标系信息

C.报警信息

D.参数和变量

答案：C

108、示教盒的触摸屏校准，需要准确点击（）个校准点。

A.1

B.2

C.3

D.4

答案：D

109、为防止触摸屏误操作，可通过示教盒的“主菜单”，点击（）来锁定触摸屏。

A.锁定屏幕

B.手动操纵

C.校准

D.资源管理器

答案：A

110、在恢复机器人系统的文件夹中，存储机器人程序代码的文件夹是（）。

A.RAPID

B.SYSPAR

C.System.xml

D.HOME

答案：A

111、工业机器人的控制系统可分为两大部分：一部分是对其（）的控制；另一部分是工业机器人与（）的协调控制。

A.自身运动、周边设备

B.周边设备、自身运动

C.机械手臂、外部设备

D.机械手臂、传送带

答案：A

112、在()可以找到机器人序列号。

A.控制柜铭牌

B.示教器

C.本体

D.驱动器

答案：B

113、程序数据的存储类型有三种，下列不属于程序数据存储类型的是()。

A.变量

B.常量

C.可变量

D.赋值量

答案：D

114、手动操作机器人的时候，机器人的速度与操纵杆的（）有关。

A.幅度

B.大小

C.颜色

D.方向

答案：A

115、国际上机器人四大家族指的是（ ）①瑞典ABB ②日本FANUC ③日本YASKAWA ④德国KUKA ⑤日本OTC。。

A.①②③④

B.①②③⑤

C.②③④⑤

D.①③④⑤

答案：A

116、工业机器人工作站的特点是（）①技术先进 ②技术升级 ③应用领域广泛 ④技术综合性强。

A.①②

B.①②④

C.②③④

D.①②③④

答案：D

117、力传感器安装在工业机器人上的位置﹐通常不会在以下（）位置。

A.关节驱动器轴上

B.机器人腕部

C.手指指尖

D.机座

答案：D

118、机器人语言是由()表示的"0”和"1"组成的字串机器码。

A.二进制

B.十进制

C.八进制

D.十六进制

答案：A

119、下列那种机器人不是军用机器人（）。

A.“红隼”无人机

B.美国的“大狗”机器人

C.索尼公司的AIBO机器狗

D.“土拨鼠”

答案：C

120、按手臂的结构形式区分，手臂有单臂式、双臂式及（）3种。

A.倒挂式

B.旋转式

C.悬挂式

D.升降式

答案：C

121、以下（）是ABB工业机器人的编程软件。

A.RT ToolBox2

B.Robotmaster

C.RobotStudio

D.Robotguide

答案：C

122、机器人的（ ）是机器人末端的最大速度。

A.工作速度

B.运动速度

C.最大工作速度

D.最佳工作速度

答案：C

123、触摸屏通过（）方式与PCL交流信息。

A.通讯

B.I/0信号控制

C.继电器连接

D.电气连接

答案：A

124、机器人每次能回到它的各自轴零点，靠的是（）装置。

A.机械准星

B.编码器

C.控制器

D.内部存储器

答案：B

125、I/0模块是设计机器人弧焊工作站时的必选器件，其包含模拟量I/0 和数字量I/0两种形式，模拟信号和数字信号的区别在于( )。

A.数字信号大小不连续，时间上连续，而模拟信号相反

B.数字信号大小连续，时间上不连续，而模拟信号相反

C.数字信号大小和时间均不连续，而模拟信号相反

D.数字信号大小和时间均连续，而模拟信号相反

答案：C

126、要搬运体积大、重量轻的物料，如冰箱壳体、纸壳箱等，应该优先选用()。

A.机械式气动夹爪

B.磁力吸盘

C.真空式吸盘

D.机械式液动夹爪

答案：C

27、视觉应用中，随着工作距离变大，视野相应( )。

A.不变

B.变小

C.变大

D.不确定

答案：C

128、传感器包括以下三个功能部件：敏感元件、传感元件、( )元件。

A.辅助

B.控制

C.执行

D.转换

答案：D

129、传感器的运用，使得机器人具有了一定的( )能力。

A.一般

B.重复工作

C.识别判断

D.逻辑思维

答案：C

130、下列设备中，不属于工作站机械系统维护范畴的是（）。

A.机器人本体

B.工件传输单元

C.焊接电源

D.末端执行器

答案：C

131、正常情况下机器人第六轴可以运行()。

A.180°

B.360°

C.大于360°

D.90°

答案：C

132、ABB机器人标配的工业总线为()。

A.Profibus DP

B.CC-Link

C.DeviceNet

D.RS485

答案：C

133、在机器人中TCP的含义是（）。

A.机器人6轴法兰盘中心

B.当前工具坐标原点

C.当前工件坐标原点

D.基座标原点

答案：B

134、当机器人处于自动运行模式下时，使能灯会处于以下（）状态。

A.常亮

B.不亮

C.闪烁

D.以上说法都不对

答案：A

135、以下机器人品牌中不属于中国品牌机器人的为（）。

A.新松

B.安川

C.埃斯顿

D.节卡

答案：B

136、（）被称之为“机器人王国”的国家是。

A.意大利

B.美国

C.德国

D.日本

答案：B

137、使用以下数据定义数据类型时不可被赋值的为()。

A.常量

B.变量

C.可变量

D.上述都不对

答案：B

138、职业纪律是从事这一职业的员工应该共同遵守的行为准则，它包括的内容有（）。

A.交往规则

B操作程序

C群众观念

D外事纪律

答案：B

139、当你处于压力之下时，注意力不集中、优柔寡断、记忆力减退、判断力减弱，这是压力发出的预警信号，此预警信号是（）。

A.生理信号

B情绪信号

C精神信号

D行为信号

答案：B

140、喷涂机器人一般采用（）驱动，具有动作速度快、防爆性能好等特点。

A.气动

B.液压

C.电力

D.步进电机

答案：A

141、声明RawBytes变量时，将RawBytes中的所有字节设置为（）。

A.1

B.0

C.2

D.4

答案：B

142、声明RawBytes变量时，将变量中的当前有效字节长度设置为（）。

A.0

B.1

C.2

D.4

答案：A

143、工业机器人端与PLC的通信一般是在（）任务中进行的。

A.TASK

B.T\_ROB1

C.Com

D.Main

答案：C

144、配置ABB机器人的组输入信号，最多可配置（）个点。

A.16

B.32

C.64

D.8

答案：B

145、ABB机器人出厂时，控制器采用（）急停保护机制，位于（）端口。

A.单回路；X7

B.双回路；X7,X8

C.三回路；X7,X8,X9

D.双回路；X7,X9

答案：B

146、ABB控制器上的（）和（）端口同时接通时才能消除急停。

A.X7,X8

B.X7,X9

C.X8,X9

D.X7,X5

答案：A

147、定义机械臂和外轴移动速率的数据是（）。

A.robspeed

B.robjoint

C.speeddata

D.Robtarget

答案：C

148、将reg2数值赋值给reg1的指令是（）。

A.reg1=reg2

B.reg2=reg1

C.reg1:=reg2

D.reg1==reg2

答案：C

149、工业机器人用吸盘工具拾取物体，是靠（）把吸附头与物体压在一起，实现物体拾取。

A.机械手指

B.电线圈产生的电磁

C.大气压力

D.摩擦力

答案：C

150、RobotStudio软件中，子组件LineSensor属于（）。

A.动作

B.本体

C.传感器

D.其他

答案：C

151、职业指导人员在面对不同的服务对象时，在服务态度上应该(　　)。

A.因人而异

B.看重教育程度

C.重视宗教信仰

D.尊重差异，不歧视服务对象

答案：D

152、职业道德是一种(　　)的约束机制。

A.强制性

B.非强制性

C.法律规定

D.企业制定

答案：B

153、职业作风是一种巨大的、无形的力量，职业作风的好坏，取决于(　　)。

A.从业者的思想和宗旨

B.从业环境

C.社会职业道德

D.行业规范

答案：A

154、正确阐述职业道德与人生事业的关系的选项是(　　)。

A.没有职业道德的人，任何时刻都不会获得成功

B.具有较高的职业道德的人，任何时刻都会获得成功

C.事业成功的人往往并不需要较高的职业道德

D.职业道德是获得人生事业成功的重要条件

答案：D

155、符合文明生产要求的做法是(　　)。

A.为了提高生产效率，增加工具损坏率

B.下班前搞好工作现场的环境卫生

C.工具使用后随意摆放

D.冒险带电作业

答案：B

156、定位基准是指(　　)。

A.机床上的某些点、线、面

B.夹具上的某些点、线、面

C.工件上的某些点、线、面

D.刀具上的某些点、线、面

答案：C

157、以下工具中不属于驳线钳的是(　　)。

A.针管型端子压线钳

B.尖嘴钳

C.冷压端子压线钳

D.网线钳

答案：B

158、锥形轴与轮毂的键连接宜用(　　)。

A.楔键连接

B.平键连接

C.花键连接

D.半圆键连接

答案：D

159、(　　)是表示电气装置，设备或元件的连接关系，是进行配线、接线、调试不可缺少的图纸。

A.电气系统图

B.电气接线图

C.电气原理图

D.电气布置图

答案：B

160、实际电流源可以看成(　　)。

A.一个理想电流源与一个内阻的并联组

B.一个理想电流源与一个内阻的串联组合

C.一个理想电压源与一个内阻的并联组合

D.理想电流源

答案：A

161、PLC 能与上位机以及其他智能设备之间交换信息，形成一个统一的整体，是电气系统重要组成部分，那么PLC 与电气回路的接口是通过（ ）模块完成的。

A. CPU

B. I/O

C. 开关电源

D. 基座

答案：B

162、ABB 机器人在（ ）情况下需要更新转数计数器的操作。

A.当系统报警提示“10036 转数计数器未更新”时

B.每次开机

C.更改程序

D.重启机器人

答案：A

163、发那科机器人（ ）指令用来改变信号输出状态和接收输入信号。

A.I/O 信号指令

B.呼叫指令CALL

C.偏移条件指令OFFSET

D.条件选择指令SELECT

答案：A

164、ABB 机器人的指令中WaitDI DI\_1，1；表示（ ）。

A.将DI\_1 置位为1

B.将DI\_1 复位为0

C.等待DI\_1 置位为1

D.等待DI\_1 复位为0

答案：C

165、在工业机器人定期维护时，控制装置通气口的清洁频次是比较高的。通常需要检查控

制柜表面的通风孔和（ ），确保干净清洁。

A.泄流器

B.系统风扇

C.计算机风扇

D.标准I/O 板

答案：B

166、在基于PC 的视觉系统中属于图像采集模块的是（ ）。

A.图像采集卡

B.工业相机

C.PC机

D.IO板

答案：B

167、对于机器人工具的描述，以下正确的是（ ）。

A.机器人工具是机器人直接用于抓取和握紧（或吸附）工件或夹持专用工具（如喷枪、扳

手、焊接工具）进行操作的部件。

B.快换工具可以让机器人快速转换下一个工件，提高了机器人的生产能力和生产效率。

C.磁吸附式工具是利用电磁铁通电后产生的电磁吸力吸取工件，对任何工件都起作用。

D.它具有模仿人手动作的功能，并安装于机器人的基座。

答案：A

168、（ ）是用户对每个作业空间进行定义的直角坐标系。它用于位置寄存器的示教和执行、位置补偿指令的执行等。未定义时，将由世界坐标系来替代该坐标系。

A.用户坐标系

B.世界坐标系

C.工具坐标系

D.工件坐标系

答案：A

169、ABB机器人自动运行时需要从主程序开始运行，每台机器人可以设置（ ）主程序。

A.3 个

B.5 个

C.1 个

D.无限制

答案：C

170、一个好的编程环境有助于提高工业机器人编程者的编程效率，下列（）是目前工业机器人编程系统中还不具备的。

A.在线修改和重启功能

B.传感器输出和程序追踪功能

C.仿真功能

D.自动纠错功能

答案：D

171、机器人示教器上使能开关握紧为ON，松开为OFF 状态，作为进而追加的功能，当握紧力过大时，为（ ）状态。

A.不变

B.ON

C.OFF

D.急停报错

答案：C

172、工业机器人的单轴运动，每次可以手动操作（ ）个关节轴运动。

A.1

B.2

C.3

D.不限量

答案：A

173、当工业机器人手臂与外部设备发生碰撞时，如果不易挪动外部设备且也不能通过操纵工业机器人解决问题，可通过操作下列（ ）按钮来排除当前运行故障情况。

A.急停按钮

B.电机上电按钮

C.程序停止按钮

D.制动闸释放按钮

答案：D

174、使能器按钮是工业机器人为保证操作人员人身安全而设计的，只有在按下使能器按钮，并保持在（ ）的状态，才可对机器人进行手动的操作和程序的调试。

A.电动机关闭

B.电动机开启

C.程序运行

D.急停按下

答案：B

175、机器人在空间中从一个位置运动到另一个位置，对路径精度要求不高，一般采用（）指令。

A.MoveJ

B.MoveL

C.MoveC

D.MoveAbsJ

答案：A

176、工业机器人的运动实质是根据不同作业内容和轨迹的要求，在各种坐标系下的运动。当工业机器人配备多个不同类型的工作台来实现码垛等作业时，选用（ ）可以有效提高作业效率。

A.基坐标系

B.工件坐标系

C.工具坐标系

D.关节坐标系

答案：B

177、线性运动指令的特点是（ ）。

A.确保从起点到终点之间的路径始终保持为直线

B.对路径精度要求不高

C.确保从起点到终点之间的路径始终保持为圆弧

D.用于将机械臂和外轴移动至轴位置中指定的绝对位置

答案：A

178、工业相机是机器视觉系统中的关键组件，其最本质的功能就是将（ ）。

A. 电信号转变成有序的速度信号

B. 速度信号转变成有序的光信号

C. 电信号转变成有序的光信号

D. 光信号转变成有序的电信号

答案：D

179、视觉应用中，随着工作距离变大，视野相应（ ）。

A.不变

B.变小

C.变大

D.不确定

答案：C

180、故障排除应遵循的原则不包括以下选项（ ）。

A.先动后静

B.先机械后电气

C.先软件后硬件

D.先简单后复杂

答案：A

181、在设备的维护保养制度中，（ ）是基础。

A.一级保养

B.二级保养

C.三级保养

D.日常保养

答案：D

182、当机器人系统（ ）时，可利用备份的系统文件进行恢复。

A.报警

B.重启

C.死机

D.重新安装系统

答案：D

183、工业机器人更换本体编码器电池时，需要在（ ）情况下进行。

A.开机

B.关机

C.暂停

D.运行

答案：A

184、工业机器人控制柜风扇运行一段时间后，发现转速过低，可能原因是（ ）。

A. 风扇扇叶断掉

B. 电机电源线接触不良

C. 电机电源线断路

D. 风扇扇叶大量积尘

答案：D

185、关于润滑剂的作用，下列说法错误的是（ ）。

A.增大摩擦

B.降低摩擦

C.减少磨损

D.冷却降温

答案：A

186、工业机器人轴校准完成后，需要手动慢速回（ ）验证姿态是否正确。

A.工具坐标原点

B.TCP 点

C.机器人机械原点

D.大地坐标原点

答案：C

187、工业机器人TCP 点通常指（ ）。

A.基坐标系原点

B.工具中心点

C.大地坐标系原点

D.机械原点

答案：B

188、在工业机器人轴制动测试中，如马达断电时机械手没有改变位置，则制动力矩（ ）。

A.不足

B.有故障

C.偏小

D.足够

答案：D

189、工业机器人IO 模块中DO 输出true，外部信号输入至DI，对应指示灯不亮，但信号可以正常收发，故障原因可能是（ ）。

A.转接板指示灯故障

B.转接板DO 故障

C.转接板DI 故障

D.转接板电源线断路

答案：A

190、在商业活动中，不符合待人热情要求的是（）。

A.严肃待客，表情冷漠

B.主动服务，细致周到

C.微笑大方，不厌其烦

D.亲切友好，宾至如归

答案：A

191、某一速率为100M的交换机有20个端口，则每个端口的传输速率为（ ）。

A.100M

B.10M

C.5M

D.2000M

答案：A

192、能够检测塑料材质的传感器是（ ）。

A.电感式传感器

B.电容式传感器

C.温度传感器

D.磁性传感器

答案：B

193、六轴机器人的机械结构系统由机身、手臂、手腕和（ ）四大件组成。

A.末端执行器

B.歩进电动机

C.三相直流电动机

D.驱动器

答案：A

194、机器人运动时，每个关节的运动通过驱动装置和（ ）实现。

A.传动机构

B.执行机构

C.歩进电机

D.控制程序

答案：D

195、当工业机器人发生紧急情况，并有可能发生人身伤害时，下列哪个操作比较得当（ ）。

A.强制扳动

B.整理防护服

C.按下急停按钮

D.骑坐在机器人上，超过其载荷

答案：C

196、断路器没有（ ）的功能。

A.通、断正常工作电流

B.通、断过负荷电流

C.与继电保护配合自动切除故障电流

D.保护设备不发生故障

答案：D

197、安全围栏应安装在距离机器人动作范围及包含工具（或工件）两者最大距离（ ）mm之外。

A.100

B.200

C.500

D.1000

答案：D

198、排放污染物的（ ）单位，必须依照国务院环境保护行政主管部门的规定申报登记。

A.企业或事业

B.事业

C.企业

D.所有

答案：D

199、计算机风扇单元的更换、伺服风扇单元的更换一般为（ ）。

A.1次/500H

B.1次/5000H

C.1次/10000H

D.1次/50000H

答案：D

200、工业机器人震动噪声出现的原因不可能是（ ）。

A.轴承的磨损

B.污染物进入轴承圈

C.轴承没有润滑

D.报警

答案：D

201、下列选项中属于职业道德范畴的是（ ）。

A.员工的技术水平

B.企业发展战略

C.企业经营业绩

D.人们的内心信念

答案：A

202、职业道德的最基本要求是（ ），为社会主义建设服务。

A.勤政爱民

B.奉献社会

C.忠于职守

D.一心为公

答案：B

203、道德是一种社会意识形态，作为一种行为规范，道德可表现为（ ）。

A.心理和意识现象

B.行为规范

C.行为和活动现象

D.职业道德

答案：C

204、在职业活动中，不符合待人热情要求的是（ ）。

A.严肃待客，表情冷漠

B.主动服务，细致周到

C.微笑大方，不厌其烦

D.亲切友好，宾至如归

答案：A

205、下面（ ）是电流互感器的文字符号。

A.QS

B.QF

C.TA

D.TV

答案：A

206、在Word的编辑状态，为文档设置页码，可以使用（ ）。

A.“工具”菜单中的命令

B.“编辑”菜单中的命令

C.“格式”菜单中的命令

D.“插入”菜单中的命令

答案：D

207、以基座安装面为参照的坐标系是（ ）。

A.绝对坐标系

B.基座坐标系

C.接口坐标系

D.杆件坐标系

答案：B

208、表达看不见的轮廓线用线型（ ）。

A.粗实线

B.细实线

C.细点划线

D.细虚线

答案：D

209、无论几个支承点与工件接触，都只能限制工件的一个自由度的支承是（ ）。

A.固定支承

B.可调支承

C.浮动支承

D.辅助支承

答案：C

210、对于理想变压器来说，下列叙述中正确的是（ ）。

A.变压器可以改变各种电源的电压

B.变压器不仅能改变电压，还能改变电流和电功率等

C.变压器一次绕组的输入功率由二次绕组的输出功率决定

D.抽去变压器铁心，互感现象依然存在，变压器仍能正常工作

答案：C

211、压电式传感器，即应用半导体压电效应可以测量（）。

A.电压

B.亮度

C.力和力矩

D.距离

答案：C

212、如果末端装置、工具或周围环境的刚性很高，那么机械手要执行与某个表面有接触的操作作业将会变得相当困难。此时应该考虑（ ）。

A.柔顺控制

B.PID控制

C.模糊控制

D.最优控制

答案：A

213、滚转能实现360°无障碍旋转的关节运动，通常用（）来标记。

A.R

B.W

C.B

D.L

答案：A

214、机器人外部传感器不包括（）传感器。

A.力或力矩

B.接近觉

C.触觉

D.位置

答案：D

215、焊接机器人的焊接作业主要包括（ ）。

A.点焊和弧焊

B.间断焊和连续焊

C.平焊和竖焊

D.气体保护焊和氩弧焊

答案：A

216、（ ）手部的位姿是由哪两部分变量构成的？

A.位置与速度

B.姿态与位置

C.位置与运行状态

D.姿态与速度

答案：B

217、机器人按照应用类型可分为三类，以下哪种属于错误分类（ ）。

A.工业机器人

B.极限作业机器人

C.娱乐机器人

D.智能机器人

答案：D

218、（ ）我国于哪一年开始研制自己的工业机器人。

A.1958年

B.1968年

C.1986年

D.1972年

答案：D

219、（ ）工业机器人一般用于夹持炽热工件的手指是。

A.长指

B.薄指

C.尖指

D.拇指

答案：A

220、工业机器人手腕的运动中，通常把手腕的俯仰，用（）表示。

A.B

B.Y

C.R

D.P

答案：D

221、工业机器人手臂的复合运动多数用于动作程序（）的专用机器人。

A.固定不变

B.灵活变动

C.定期改变

D.无法确定

答案：A

222、（ ）以下哪种不属于机器人触觉。

A.压觉

B.力觉

C.滑觉

D.视觉

答案：D

223、（ ）机器人作业过程分两类，一类是非接触式，一类是接触式。下面哪种机器人属于非接触式作业机器人。

A.拧螺钉机器人

B.装配机器人

C.抛光机器人

D.弧焊机器人

答案：D

224、当希望机器人进行快速运动而选定电动机时，选择（）的电动机比较好。

A.转动惯量大且转矩系数大

B.转动惯量大且转矩系数小

C.转动惯量小且转矩系数大

D.转动惯量小且转矩系数小

答案：C

225、（ ）直接指定操作内容，机器人必须一边思考一边工作。这是一种水平很高的机器人程序语言。

A.任务级语言

B.对象级语言

C.动作级语言

D.操作级语言

答案：A

226、在汽车焊接生产线上引入机器人的主要原因不包括哪一条（ ）。

A.可以提高汽车产量

B.适应汽车产品的多样化

C.可以提高产品质量

D.能提高生产率

答案：A

227、工业机器人垂直安装于地面时，地面的水平度需控制在（）以内。

A.±10°

B.+5°

C.±8°

D.±6°

答案：B

228、（ ）在线示教是目前工业机器人常用的示教编程方式，下列（B）不属于在线示教编程的范畴。

A.拖动示教

B.解析示教

C.辅助装置示教

D.示教盒示教

答案：B

229、机器人逆运动学求解有多种方法﹐一般分为(）类。

A、3

B﹑2

C﹑4

D﹑5

答案：B

230、应用于弧焊作业的工业机器人，末端工具安装时，应将（）与机器人末端法兰进行连接。

A.冷却装置

B.导丝管

C.焊枪

D.防撞传感

答案：D

231、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

答案：A

232、示教编程方法是指机器人由操作者引导，控制机器人运动，记录机器人作业的程序点，并插入所需的机器人指令来完成程序的编写，一般包括示教、（ ）再现等三个步骤。

A.连续运行

B.存储

C.再现

D.示教

答案：B

233、点位控制下的轨迹规划是在（）进行的。

A.关节坐标空间

B.矢量坐标空间

C.直角坐标空间

D.极坐标空间

答案：A

234、编辑和修改机器人程序时，可用的指令类型包含1/0指令、控制指令、运动指令、演算指令等，下列指令中（）不属于控制指令的范畴。

A.SPEED

B.JUMP

C.CALL

D.WHILE

答案：D

235、目前，主流的离线编程软件的计算机操作系统是（ ）。

A.Windows XP

B.Linux

C.UNIX

D.Windows CE

答案：A

236、进行离线编程时，可通过离线编程软件对导入的机器人模型进行（）设置。

A.机器人杆长

B.重复定位精度

C.绝对定位精度

D.关节运动范围

答案：D

237、用户可利用离线编程软件检查机器人手臂与工件之间的碰撞，（）；调整不合格路径，还可优化路径，减少空跑时间。

A.分析系统能耗

B.检查轴超限

C.求解操作误差

D.补偿轨迹偏差

答案：D

238、某生产单元中，使用气动夹爪作为工业机器人的末端执行器，夹爪不能正常抓起工件时，无需对（）进行检修。

A.电磁铁

B.气路控制系统

C.夹爪执行机构

D.气源及气路

答案：A

239、（ ）某工业机器人的第3轴电机发生编码器损坏，更换新电机重新上电后，必须进行的操作是。

A.重新校准零位

B.重新设置电机基本参数

C.重新标定DH参数

D.重新调整电机PD参数

答案：D

240.使用工业机器人完成搬运工作要经过5个主要工作环节:包括工艺分析、运动规划、示教前的准备、（）程序测试。

A.示教编程

B.工具选择

C.坐标系设定

D.坐标系

答案：A

241、多用于轴端部的平键型号是（ ）。

A.A型

B.B型

C.C型

D.B和A型

答案：C

242、传感器主要完成信号的检测和（ ）等功能。

A.测量

B.感知

C.信号调节

D.传输

答案：D

243、在工业机器人的焊接实际应用场景中，如果出现焊缝外观及强度与标准相差过大，则优先使用下列哪种方法进行故障排除（ ）。

A.部件替换法

B.参数检查法

C.隔离法

D.直观检查法

答案：B

244、在安装工业机器人应用型工作站时，需要根据各种工艺指导文件进行装配。下列针对《工艺过程综合卡片》描述正确的是（ ）。

A.是以工序为单位，详细说明整个工艺过程的工艺文件。

B.主要列出了整个生产加工所经过的工艺路线的工艺文件，是制定其他工艺文件的基础。

C.要画工序简图，说明该工序每一工步的内容、工艺参数、操作要求以及所用的设备及工艺装备。

D.单件小批量生产中，不需要编制此种工艺文件。

答案：B

245、下列传输速率不属于RS-232的是（ ）波特。

A.100-200

B.300-500

C.800-1000

D.1000以上

答案：C

246、传动效率较低的运动副的接触形式是（ ）。

A.齿轮轮齿接触

B.凸轮与从动件接触

C.螺旋副接触

D.滚动轮接触

答案：C

247、管道安装过程中是否按照（ ），这将直接影响管道的安装质量。

A.工艺流程

B.安全标准

C.流水操作

D.成本投入

答案：A

248、所有机器的危险部分，应（ ）来确保工作安全

A.标上机器制造商铭牌

B.涂上警示颜色

C.安装合适的安全防护装置

D.设备开关

答案：C

249、“保护接地”适用于（ ）电网。

A.中性点直接接地

B.中性点不接地

C.中性点不直接接地

D.所有中性点接地和不接地

答案：D

250、对机器人进行示教前，示教人员（ ）。

A.必须事先接受过专门的培训

B.不需要事先接受过专门的培训

C.没有事先接受过专门的培训也可以

D.具有经验即可

答案：A

251、在直流稳压电源组成电路中，整流电路的目的是(　　)。

A.将直流变为交流

B.将高频变为低频

C.将交流变为直流

D.将正弦变为方波

答案：C

252、机器人及其系统的安全功能不包括(　　)。

A.限制运动范围的功能

B.紧急停机和安全停机的功能

C.安全防护装置的联锁功能

D.切换工作模式的功能

答案：D

253、(　　)是直流调速系统的主要调速方案。

A.减弱励磁磁通

B.调节电枢电压

C.改变电枢回路电阻R

D.增强励磁磁通

答案：B

254、执行元件：能量变换元件，控制机械执行机构运动，可分为(　　)、液压式和气动式等。

A.电气式

B.电磁式

C.磁阻式

D.机械式

答案：A

255、在数据库设计中，将 E-R 图转换成关系数据模型的过程属于(　　)。

A.逻辑设计阶段

B.需求分析阶段

C.概念设计阶段

D.物理设计阶段

答案：A

256、电气控制线路测绘中发现有掉线或接线错误时，应该首先(　　)。

A.做好记录

B.把线接上

C.断开电源

D.安全接地

答案：A

257、当初始信号为零时，在阶跃输入信号作用下，积分调节器(　　)与输入量成正比。

A.输出量的变化率

B.输出量的大小

C.积分电容两端电压

D.积分电容两端的电压偏差

答案：A

258、ZKRT-300机器人传感器信号处理板通电后，发现LED均不亮，可能的故障原因是(　　)。

A.78H05损坏

B.有一个LED损坏

C.巡线传感器断开

D.电位器需要重新调节

答案：A

259、PLC程序下载时应注意(　　)。

A.可以不用数据线

B.PLC不能断电

C.关闭计算机

D.可以以太网通讯

答案：B

260、PLC编程软件可以对(　　)进行监控。

A.传感器

B.行程开关

C.输入、输出量及存储量

D.控制开关

答案：C

261、为了获得非常平稳的加工过程，希望作业启动（）时。

A.速度为零，加速度为零

B.速度为零，加速度恒定

C.速度恒定，加速度为零

D.速度恒定，加速度恒定

答案：A

262、操作机手持粉笔在黑板上写字，在（）方向只有力的约束而无速度约束。

A.X轴

B.Y轴

C.Z轴

D.R轴

答案：C

263、工作范围是指机器人（）或手腕中心所能到达的点的集合。

A.机械手

B.手臂末端

C.手臂

D.行走部分

答案：B

264、同步带传动属于（）传动，适合于在电动机和高速比减速器之间使用。

A.高惯性

B.低惯性

C.高速比

D.大转矩

答案：B

265、机器人的控制方式分为点位控制和( )。

A.点对点控制

B.点到点控制

C.连续轨迹控制

D.任意位置控制

答案：C

266、机器人三原则是由（ ）提出的。

A.森政弘

B.约瑟夫·英格伯格

C.托莫维奇

D.阿西莫夫

答案：D

267、动力学主要是研究机器人的( )。

A.动力源是什么

B.运动和时间的关系

C.动力的传递与转换

D.动力的应用

答案：C

268、示教盒属于哪个机器人子系统（ ）。

A.驱动系统

B.机器人-环境交互系统

C.人机交互系统

D.控制系统

答案：C

269、工业机器人的主要机械部分不包括以下哪个部分（ ）。

A.末端操作器

B.手掌

C.手腕

D.手臂

答案：B

270、工业机器人系统中有多个按钮，下列哪个按钮的动作优先级高于其他工业机器人的控制按钮（ ）。

A.程序停止

B.程序启动

C.紧急停止

D.单步运行

答案：C

271、常用的手臂回转运动机构不包括以下哪种（ ）。

A.齿轮传动机构

B.链轮传动机构

C.连杆机构

D.丝杠螺母机构

答案：D

272、工业机器人手臂的复合运动多数用于动作程序（）的专用机器人。

A.固定不变

B.灵活变动

C.定期改变

D.无法确定

答案：A

273、（ ）适用于较长距离和较大物体的探测。

A.电磁式传感器

B.超声波传感器

C.光反射式传感器

D.静电容式传感器

答案：B

274、连续轨迹控制方式（CP）的主要技术指标是（ ）。

A.定位精度和运动时间

B.位姿轨迹跟踪精度和平稳性

C.位姿轨迹和平稳性

D.位姿轨迹跟踪精度和运动时间

答案：B

275、以下哪点不是示教盒示教的缺点（ ）。

A.难以获得高控制精度

B.难以获得高速度

C.难以与其他设备同步

D.不易与传感器信息相配合

答案：B

276、装配机器人的规格确定，不考虑以下哪个问题（ ）。

A.作业行程

B.机器重量

C.工作速度

D.承载能力

答案：B

277、工业机器人机座有固定式和（）两种。

A.移动式

B.行走式

C.旋转式

D.电动式

答案：B

278、下列机器人控制柜元器件中，（）用于发生突发状况时的紧急停机。

A.主电源开关

B.紧急停止按钮

C.使能开关

D.柜门开关

答案：B

279、在某一装置的同一工作空间内，会有多个机械臂同时运作。此时，要用（）启用机械臂程序，以便与其他机械臂保持联系。

A.基坐标系

B.世界坐标系

C.工具坐标系

D.工件坐标系

答案：B

280、通过（ ）操作，可以将工业机器人的性能保持在稳定的状态。

A.不使用工业机器人

B.断电重启

C.查看工业机器人状态

D.检修和维修

答案：D

281、对机器人进行示教时，示教编程器上手动速度设置为（ ）。

A.高速

B.微动

C.低速

D.中速

答案：C

282、按照臂部关节沿坐标轴的运动形式，工业机器人通常可分为（）①直角坐标机器人;②圆柱坐标机器人;③球（极）坐标机器人;④关节型机器人;⑤ SCARA。

A.①②

B.①②③

C.①②③④

D.①②③④⑤

答案：C

283、无障碍旋转的关节运动，通常用（）来标记。

A.R

B.S

C.T

D.W

答案：A

284、TP示教盒的作用不包括（ ）。

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

答案：B

285、ABB机器人中，以下工件数据中不可进行修改的为（ ）。

A. wobj0

B.wobj1

C.wobj2

D.wobj3

答案：A

286、对多台机器人组成的汽车车身点焊生产线进行离线编程，调试时值得注意的是（ ）。

A.机器人的最大速度

B.机器人的工作节拍

C.机器人的焊接速度

D.机器人的焊接精度

答案：C

287、下面哪个不是智能制造虚拟仿真系统的功能模块（ ）。

A.成本预估

B.离线仿真编程

C.PLC仿真验证

D.工业机器人运动控制编程

答案：A

288、机器人本体维护时，下列传动零部件中普通操作维护人员不可自行更换润滑脂的是（ ）。

A.RV-E型减速器

B.RV-N型减速器

C.轴承

D.—体式谐波减速器

答案：D

289、机器人的手部也称末端执行器，它是装在机器人的（）部上，直接抓握工作或执行作业的部件。

A.臂

B.腕

C.手

D.关节

答案：B

290.（ ）下面哪种传感器不属于触觉传感器。

A.接近觉传感器

B﹑接触觉传感器

C﹑压觉传感器

D.视觉传感器

答案：D

291、对于工业机器人编程方法，下列说法正确的是(　　)。

A.程序模块有且只能有一个。

B.不同程序模块间的两个例行程序可以同名。

C.程序模块中都有一个主程序。

D.为便于管理可将程序分成若干个程序模块。

答案：D

292、RobotStudio离线编程软件，主要应用于(　　)。

A.KUKA机器人

B.FANUC机器人

C.ABB机器人

D.YASKAWA机器人

答案：C

293、末端装置、工具或周围环境的刚性很高，那么机械手要执行与某个表面有接触的操作作业将会变得相当困难。此时应该考虑(　　)。

A.柔顺控制

B.PID控制

C.模糊控制

D.最优控制

答案：A

294、必须是以下(　　)人员才能维护保养机器人。

A.安装人员

B.操作人员

C.安全管理员

D.维修人

答案：D

295、工业机器人齿轮箱漏油的原因不可能是(　　)。

A.铸件龟裂

B.密封圈破损

C.油封破损

D.油量过低

答案：D

296、所有机器的危险部分，应(　　)来确保工作安全。

A.标上机器制造商铭牌

B.涂上警示颜色

C.安装合适的安全防护装置

D.设备开关

答案：C

297、在以下机器人示教器中，可以用按键和遥杆（3D鼠标）两种方式控制机器人各轴运动的是(　　)。

A.库卡机器人

B.ABB机器人

C.发那科机器人

D.安川机器人

答案：A

298、正常联动生产时，机器人示教编程器上安全模式不应该打到(　　)位置上。

A.操作模式

B.编辑模式

C.管理模式

D.安全模式

答案：C

299、工业机器人正常运行时，当光幕装置检测到有人进入时，机器人应当(　　)。

A.正常运行

B.减速运行

C.立即停止

D.快速运行

答案：C

300、按下急停按钮，可以实现的功能是(　　)。

A.关闭电源

B.停止动作

C.急停报警

D.继续运行

答案：B

**二、多项选择题**

1、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

E.以上都不对

答案：ABCD

2、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

E.以上都不对

答案：AB

3、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

E.以上都不对

答案：ABCD

4、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

E.以上都不对

答案：ABC

5、工业机器人手部的位姿一般由( )两部分变量构成。

A.姿态

B.运行状态

C.位置

D.速度

E.以上都不对

答案：AC

6、从描述操作命令的角度看，机器人编程语言可分为哪几类、（ ）?

A.动作级

B.对象级

C.任务级

D.手动级

E.以上都不对

答案：ABC

7、简单的直流电路主要由（）这几部分组成。

A.电源

B.负载

C.连接导线

D.开关

E.电容

答案：ABCD

8、在R、L、C串联电路中，下列情况正确的是（ ）。

A.ωL>ωC，电路呈感性

B.ωL＝ωC，电路呈阻性

C.ωL>ωC，电路呈容性

D.ωC>ωL，电路呈容性

E.ωC>ωL，电路呈感性

答案：ABD

9、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

E.三极管V

答案：AD

10、互感系数与（）无关。

A.电流大小

B.电压大小

C.电流变化率

D.两互感绕组相对位置及其结构尺寸

E.电阻大小

答案：ABCE

11、正弦交流电的三要素是（）。

A.最大值

B.有效值

C.角频率

D.初相位

E、平均值

答案：ACD

12、在电力线路上工作，保证安全的技术措施有：()。

A.停电

B.验电

C.装设接地线

D.悬挂标示牌

E、装设遮栏

答案：ABCDE

13、电路中产生电流的条件是（）。

A.电路必须闭合

B.电路中必须有电源

C.电路中个点点位相等

D.电路中必须有负载

E、电路中必须有开关

答案：AB

14、用电器通过的电流时间长，则用电器（）。

A.功率大

B.耗用的电能多

C.所做的电功多

D.两端的电压增加

E、内阻增加

答案：BC

15、空心线圈的自感系数与（）有关。

A.线圈的匝数

B.通过线圈电流的时间

C.线圈的几何形状

D.通过线圈电流的方向

E、线圈周围的介质

答案：ACE

16、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

E.以上都不对

答案：AB

17、码垛机器人常见的末端执行器分为( ）。

A. 吸附式

B.夹板式

C.抓取式

D. 组合式

E.以上都不对

答案：ABCD

18、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

B.点位控制

C.任意位置控制

D.连续轨迹控制

E.以上都不对

答案：BD

19、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

E.以上都不对

答案：ABCD

20、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

E.以上都不对

答案：BC

21、机器人电柜安装前安装地点必须符合下列哪些条件（ ）。

A.灰尘、粉尘、油烟、水较少的场所

B.附近应无大的电器噪音源

C.作业区内允许有易燃品及腐蚀性液体和气体

D.湿度必须高于结露点

E.以上都不对

答案：AB

22、安装工业机器人本体时，下列哪些要素需要着重注意（ ）。

A.保持工业机器人外观不磨损

B.工业机器人的最大运行速度

C.工业机器人的跌倒力矩、旋转力矩

D.螺栓尺寸与紧固力矩

E.以上都不对

答案：ACD

23、在实际生产应用中，以下哪些类型的电动机在工业机器人中得到广泛的应用 ()。

A.伺服直流电机

B.步进电机

C.三相异步交流电机

D.伺服交流电机

E.以上都不对

答案：AD

24、工业机器人的安全操作及防范措施是每个操作人员必须掌握技能和意识，下列操作和防范措施中，符合安全规范的是（ ）。。

A.在工业机器人周围设置安全栅栏，并在安全栅栏入口处张贴“远离作业区”警示牌

B.在工业机器人本体安装工具或辅件时，需要在工业机器人手动运动模式下才能进行

C.未受培训的人员禁止接触工业机器人控制柜和示教器

D.示教器使用完毕后，请挂在工业机器人本体上，以便下次操作

E.以上都不对

答案：AC

25、下面哪些选项是工业机器人机构中经常使用的关节类型（ ）。

A.转动关节

B.球面关节

C.虎克铰关节

D.移动关节

E.以上都不对

答案：ABCD

26、以下哪些故障属于工业机器人软件故障（ ）。

A.工业机器人外部扩展通信模块插接不牢固

B.集成电路芯片发生故障

C.系统参数改变（或丢失）

D.加工程序出错

E.以上都不对

答案：CD

27、经过专门培训的人员操作使用工业机器人时需要注意以下哪些事项（ ）。

A.避免在工业机器人周围做出危险行为，接触工业机器人或周边机械有可能造成人身伤害

B.作为防止发生危险的手段，操作工业机器人时需带好工具箱

C.在工厂内，为了确保安全，需注意“严禁烟火”、“高电压”、“危险”等标示。当电气设备起火时，使用泡沫灭火器，切勿使用二氧化碳灭火器

D.工业机器人安装的场所除操作人员以外，其他人员不能靠近

E.以上都不对

答案：AD

28、安装工业机器人之前需要检查的内容包括（ ）。

A.移动工业机器人前，请先查看工业机器人的稳定性

B.目测检查工业机器人确保其未受损

C.确保工业机器人的预期操作环境符合规范要求

D.已拆除固定工业机器人姿态的支架

E.以上都不对

答案：ABC

29、下列说法中不正确的是（ ）。

A.电阻大的负载叫大负载

B.电阻小的负载叫小负载

C.通过电流大的负载叫大负载

D两端电压大的负载叫大负载

E.通过电流小的负载叫小负载

答案：ABD

30、用电设备通过的电流时间长，则用电设备（ ）。

A.功率大

B.耗用的电能多

C.所做的电功多

D.两端的电压增加

E.内阻增加

答案：BC

31、通常机器人的触觉可分为( ）

A.滑觉

B.接近觉

C.压觉

D.力觉

E.以上都不对

答案：ABCD

32、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

E.以上都不对

答案：ABCD

33、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

E.以上都不对

答案：ACD

34、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

E.以上都不对

答案：ABD

35、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

E.以上都不对

答案：ABC

36、ABB机器人的坐标系的种类为（ ）。

A.大地坐标系

B.基坐标系

C.工件坐标系

D.工具坐标系

E.以上都不对

答案：ABCD

37、机器人系统大致由（ ）部分组成。

A.驱动系统

B.机械系统

C.人机交互系统

D.控制系统

E.感知系统

F.机器-环境交互系统

答案：ABCDEF

38、常用的建立机器人动力学方程的方法有（ ）。

A.笛卡尔坐标系

B.牛顿—欧拉形式

C.拉格朗日形式

D.微积分

E.以上都不对

答案：BC

39、机器人的驱动方式主要有（ ）。

A.液压

B.气动

C.电动

D.水动

E.以上都不对

答案：ABC

40、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.考虑机器人突然向自己所处方位运行时的应变方案

D.确保设置躲避场所，以防万一

E.以上都不对

答案：ABCD

41、劳动者的基本义务有（ ）。

A.完成劳动任务

B.提高职业技能

C.执行劳动安全卫生规程

D.遵守劳动纪律

E.遵守职业道德

答案：ABCDE

42、社会保险待遇种类包括（ ）和生育待遇。

A.养老待遇

B.医疗待遇

C.工伤待遇

D.失业待遇

E.意外保险

答案：ABCD

43、经济合同纠纷的解决途径有（ ）。

A自行协商

B调解

C仲裁

D公诉

E恐吓

答案：ABCD

44、功率因素与（ ）有关。

A.有功功率

B.视在功率

C.电源的频率

D.电源的内阻

E.电源电压

答案：AB

45、在电力线路上工作，保证安全的技术措施有：（ ）。

A.停电

B.验电

C装设接地线

D.悬挂标示牌

E.装设遮栏

答案：ABCDE

46、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

E.以上都不对

答案：CD

47、焊接机器人的焊接作业主要包括( ）

A. 点焊

B. 弧焊

C.间断焊

D.连续焊

E.以上都不对

答案：AB

48、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

E.以上都不对

答案：AC

49、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

E.以上都不对

答案：ABCD

50、机器人三大定律是( ）

A.可以超越人类行事

B.不能伤害人类，如果人类遇到麻烦，要主动帮助

C.在不违背第一定律的前提下，服从人类的指令

D.在不违背第一和第二定律的前提下，保护好自己

E.以上都不对

答案：BCD

51、服务机器人主要从事工作有( )。

A.清洁

B.保安

C.焊接

D.监护

E.以上都不对

答案：ABD

52、机器人三原则指的是( )。

A.机器人不应伤害人类

B.机器人应遵守人类命令，与第一条违背除外

C.机器人应保护自己，与第一条相抵触者除外

D.机器人可以根据自己的意愿行事

E.以上都不对

答案：ABC

53、对于临时工的管理，正确的是：（ ）。

A.临时工上岗前，须经过安全生产知识和安全生产规程的培训，考试合格后，持证上岗

B.临时工分散到车间、班组参加电力生产工作时，由所在车间、班组负责人领导

C.临时工从事生产工作所需的安全防护用品的发放应与固定职工相同

D.禁止在没有监护的条件下指派临时工单独从事有危险的工作

E.可以在没有监护的条件下指派临时工单独从事有危险的工作

答案：ABCD

54、团队工作常用的方法有（ ）。

A.尝试赏识别人

B.进行良好的沟通

C.站在团队目标上定位自身发展

D.超越自我，挑战高端

E.勇敢地面对团队责任

答案：ABCDE

55、压力的管理策略有（ ）。

A.培养积极心态

B.提倡理性思维

C.提升情绪管理能力

D.提升解决问题的能力

E.学会自我调整

答案：ABCDE

56.工业机器人具有哪些特点( )。

A.能高强度地在环境中从事单调重复的劳动

B.对工作环境有很强适应能力，能代替人在有害场所从事危险工作。

C.具有很广泛的通用性

D.动作准确性高，可保证产品质量的稳定性

E.以上都不对

答案：ABCD

57.气吸式手部形成压力差的方式有（ ）。

A.真空吸附

B.气流负压

C.气流正压

D.挤压吸附

E.以上都不对

答案：ABD

58.机器人具有下列哪些共同特点( )。

A.其动作机构具有类似与人或其它生物的某些器官的功能

B.是一种自动机械装置，可以在无人参与下，自动完成多种操作

C.具有不同程度的智能性

D.外观像人

E.以上都不对

答案：ABC

59.正弦交流电的三要素是（）。

A.最大值

B.有效值

C.角频率

D.初相位

E.平均值

答案：ACD

60.基尔霍夫定律的公式表现形式为（）。

A.ΣI＝0

B.ΣU＝IR

C.ΣE＝IR

D.ΣE＝0

E.ΣU＝ΣI

答案：AC

61.（ )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

E.以上都不对

答案：BCD

62.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

E.以上都不对

答案：ACD

63.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%

E.以上都不对

答案：ABC

64.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

E.以上都不对

答案：ABCD

65.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

E.以上都不对

答案：AB

66.按几何结构分划分机器人分为（）两种。

A.串联机器人

B.并联机器人

C.串并联机器人

D.断联机器人

E.以上都不对

答案：AB

67.工业机器人安装在末端执行器上的夹持器分为( )。

A.机械夹紧

B.磁力夹紧

C.液压张紧

D.真空抽吸

E.以上都不对

答案：ABCD

68.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

E.以上都不对

答案：ABCD

69.医用机器人具有下列哪些特征( )。

A.直接与人接触

B.作业内容变化无常

C.不能发生误动作惇

D.机器人的使用者都是非专业人员

E.以上都不对

答案：ABCD

70.军用机器人具有哪些优点( )。

全方位、全天候的作战能力

B.较强的战场生存能力

C.较低的作战费用

D.绝对服从命令听从指挥

E.以上都不对

答案：ABCD

71、陆上机器人行走机构的形式主要有 ( )。

A.车轮式

B.履带式

C.足式

D.蠕动式

E.以上都不对

答案：ABCD

72、传感器根据感觉原理可以分为( )。

A.结构型

B.接触性

C.物性型

D.非接触型

E.以上都不对

答案：AC

73、导体的电阻与（）有关。

A.电源

B.导体的长度

C.导体的截面积

D.导体的材料性质

E.电流

答案：BCD

74、功率因素与（）有关。

A.有功功率

B.视在功率

C.电源的频率

D.电源的内阻

E.电源电压

答案：AB

75、在电力线路上工作，保证安全的技术措施有：（）。

A.停电

B.验电

C.装设接地线

D.悬挂标示牌

E.装设遮栏

答案：ABCDE

76、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

E.以上都不对

答案：ABCD

77、影响机器人定位精度的因素有( ）

A. 惯性力引起的变形

B.热效应引起的机器人手臂的膨胀和收缩

C.轴承的游隙等零件结构引起的误差

D.控制方法于控制系统的误差

E.以上都不对

答案：ABCD

78、下列选项中，( )是阐述工业机器人与数控机床的区别。

A.机器人的运动为开式运动链而数控机床为闭式运动链

B.工业机器人一般具有多关节，数控机床一般无关节且均为直角坐标系统

C.工业机器人是用于工业中各种作业的自动化机器而数控机床应用于冷加工

D.机器人灵活性好，数控机床灵活性差

E.以上都不对

答案：ABCD

79、下列属于谐波减速器的特点是( )。

A.承载能力强，传动精度高

B.传动比小，传动效率高

C.传动平稳，无冲击，噪声小

D.安装调整方便

E.以上都不对

答案：ACD

80、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

E.以上都不对

答案：ABCD

81、机器人运动轨迹的生成方式有（ ）。

A.示教再现运动

B.关节空间运动

C.空间直线运动

D.空间曲线运动

E.以上都不对

答案：ABCD

82、工业机器人按坐标形式分类，有（ ）。

A.圆柱坐标系

B.直角坐标系

C.关节坐标系

D.球坐标系

E.以上都不对

答案：ABCD

83、工业机器人按控制方式分，可分为( )。

A.点位控制

B.轮廓控制

C.连续轨迹控制

D.位置控制

E.以上都不对

答案：AC

84、服务机器人主要从事工作有( )。

A.清洁

B.保安

C.焊接

D.监护

E.以上都不对

答案：ABD

85、以下选项中，哪些属于工业机器人的组成部分( )。

A.执行机构

B.驱动系统

C.控制系统

D.传感系统

E.以上都不对

答案：ABCD

86、工作班成员应明确（ ）。

A.工作内容

B.工作流程

C.安全措施

D.工作中的危险点

E.休息时间

答案：ABCD

87、电路中产生电流的条件是（）。

A.电路必须闭合

B.电路中必须有电源

C.电路中个点点位相等

D.电路中必须有负载

E.电路中必须有开关

答案：AB

88、下列说法中不正确的是（）。

A.电阻大的负载叫大负载

B.电阻小的负载叫小负载

C.通过电流大的负载叫大负载

D.两端电压大的负载叫大负载

E.以上都不对

答案：ABD

89、用电器通过的电流时间长，则用电器（）。

A.功率大

B.耗用的电能多

C.所做的电功多

D.两端的电压增加

E.内阻增加

答案：BC

90、电流通过（）时有热效应。

A.铜导线

B.铝导线

C.半导体

D.超导体

E.铁导线

答案：ABCE

**三、判断题**

1、在Excel中，给当前单元格输入数值型数据时，默认为居中( )。

答案：错误

2、CAN已归为国际标准ISO11898( )。

答案：错误

3、PLC采取集中采样、集中输出的工作方式可减少外界干扰的影响，不会丢失和错漏高频输入信号( )。

答案：错误

4、轨迹规划与控制就是按时间规划和控制手部或工具中心走过运动的空间路径( )。

答案：正确

5、电气设备必须防爆或采取防爆措施( )。

答案：正确

6、机器人本体需要单独接线( )。

答案：正确

7、)《安全生产法》是综合规范安全生产法律制度的法律，它适用于所有生产经营单，是我国安全生产法律体系的核心( )。

答案：正确

8、工业机器人工作站安装环境温度要求的运输存储温度为-10°C∽60°C( )。

答案：正确

1. 在批量生产中广泛采用工艺卡，对单件小批量生产中的某些重要零件也要编制工艺卡( )。

答案：正确

10、垂直多关节机器人相对于安装面积，其工作空间很大，结构刚度较好，动作的绝对精度也较高( )。

答案：错误

11、工业机器人控制装置一般由一台微型或小型计算机及相应的接口组成( )。

答案：正确

12、顺序控制编程的主要优点是成本低、易于控制和操作( )。

答案：正确

13、无论简单或复杂的机器人动作，都需要先设计流程图，再进行编程( )。

答案：错误

14、灵活性低的工业机器人，其外围设备较为复杂( )。

答案：正确

15、焊接引入工业机器人以后，一切工作都是自动进行的( )。

答案：错误

16、相对而言，红外测距仪测距的准确度不高，测量距离相对较短，但由于价格低，也很适合于机器人应用。（）

答案：正确

17、三自由度手腕能使手部取得空间任意姿态。（）

答案：正确

18、和人长的很像的机器才能称为机器人。（）

答案：错误

19、工业机器人最早应用于汽车制造。（）

答案：正确

20、示教再现控制的内容主要包括示教及记忆方式和示教编程方式。（）

答案：正确

21、机器人的英文单词名称是robot。（）

答案：正确

22、机器人三原则是由阿西莫夫提出的。（）

答案：正确

23、半闭环控制数控机床安装有直线位移检测装置。（）

答案：错误

24、RTU 与调度端的通讯必须采用同步通讯模式。（）

答案：错误

25、在安装接线端子时，只要强电的电流值不是很大，则强电和弱点的端子可以布置在一起。当强电电压超过400V时，只需要涂红色标记清楚即可。（）

答案：错误

26、每天工作结束后，应当对工业机器人的末端执行器进行表面清洁。（）

答案：正确

27、可以用吸尘器直接清洁各部件。（）

答案：错误

28、对工业机器人作业环境清理时，先用工具搬走大的杂物，再用手轻轻拿掉轻的杂物，最后用干抹布抹掉灰尘和油污。（）

答案：正确

29、为防止减速器润滑油流失和外界灰尘进入，在轴承端盖和外伸轴之间应装有密封元件。（）

答案：正确

30、控制柜的信号电缆要远离主电源电路的原因是防止短路。（）

答案：错误

31、机器人的自由度数等于关节数目。（）

答案：正确

32、工业机器人的手部是装在工业机器人手腕上直接抓握工件或执行作业的部件。（）

答案：正确

33、机器人轨迹泛指工业机器人在运动过程中所走过的路径。（）

答案：错误

34、设置机器人参数时，需在手动模式下进行。（）

答案：正确

35、机器人的一个自由度对应一个关节，所以自由度与关节的概念是相等的。（）

答案：正确

36、精度是指实际到达的位置与理想位置的差距。（）

答案：正确

37、关节型机器人的机械臂是由若干个电动机构连接在一起的集合体。（）

答案：错误

38、机器视觉可以不断获取多次运动后的图像信息，反馈给运动控制器，直至最终结果准确，实现自适应开环控制（）

答案：错误

39、固定机器人的安装方法分为间接地面安装、台架安装和底板安装三种形式。（）

答案：正确

40、200SMART系列PLC数据存储器范围为8KB。（）

答案：错误

41、作为一名工作认真负责的员工，应该是领导说什么就做什么。( )

答案：错误

42、张紧装置性能的好坏直接影响带式输送机的整体性能，在带式输送机中的作用特别重要。( )

答案：正确

43、在批量生产中广泛采用工艺卡，对单件小批量生产中的某些重要零件也要编制工艺卡。( )

答案：正确

44、禁止携带打火设备进入机器人工作范围。( )

答案：正确

45、工件夹紧的三要素是夹紧力的大小、夹紧力的方向、夹紧力的作用点。( )

答案：正确

46、在 CAN 总线中，当错误计数值大于96时，说明总线被严重干扰。( )

答案：正确

47、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。( )

答案：正确

48、工业机器人出现异响时，需要检查螺栓是否松动，如有则涂上防松胶并适当拧紧。( )

答案：正确

49、机器人的精度主要依存于机械误差、控制算法误差与分辨率系统误差。( )

答案：正确

50、测量传感器阻值，通过阻值判定传感器好坏。( )

答案：正确

51、分辨率指机器人每根轴能够实现的最小移动距离或最小转动角度。（）

答案：正确

52、机器人的分辨率和精度之间不一定相关联。（）

答案：错误

53、控制系统中涉及传感技术﹑驱动技术﹑控制理论和控制算法等。（）

答案：正确

54、工业机器人最早出现在日本。（）

答案：错误

55、人的自由度数目就是机器人所具有独立坐标轴运动的数目。（）

答案：正确

56、S7-200SMART系列PLC的I/O扩展模块的地址可以自行设置。( )

答案：错误

57、可编程序控制器编程简单，操作方便，维修容易，易发生操作失误。( )

答案：错误

58、S7-200SMART运行状态指示灯为绿灯表示PLC当前处于停止状态。( )

答案：错误

59、200SMART PLC数字量输入公共端为“-”，则应该使用NPN类型传感器。( )

答案：错误

60、变频器断电后马上就可进行维修。( )

答案：错误

61、按坐标形式分类，机器人可分为直角坐标型、圆柱坐标型、球坐标型和关节坐标型四种基本类型。( )

答案：正确

62、按几何结构分划分机器人分为：串联机器人、并联机器人。( )

答案：正确

63、完成某一特定作业时具有多余自由度的机器人称为冗余自由度机器人。( )

答案：正确

64、关节空间是由全部关节参数构成的。( )

答案：正确

65、任何复杂的运动都可以分解为由多个平移和绕轴转动的简单运动的合成。( )

答案：正确

66、结构型传感器与结构材料有关。( )

答案：错误

67、与超声传感器相比﹐红外测距的准确度更高。( )

答案：错误

68、超声测距是一种接触式的测量方式。( )

答案：错误

69、最大工作速度通常指机器人单关节速度。( )

答案：错误

70、机器人的自由度数目就是机器人本体上所具有的转轴数目。( )

答案：错误

71、编程工作方式的主要功能是输入新的控制程序或对已有的程序予以编辑。( )

答案：正确

72、当电源指示灯亮，而运行指示灯不亮（排除指示灯本身故障原因），说明系统已因某种异常而中止了正常的运行。( )

答案：正确

73、连接时注意负载电源的类型和可编程序控制器输入输出的有关技术资料。( )

答案：正确

74、200SMART如果VB0中只有V0.0这个位的状态为1，则VB0的数值为1。( )

答案：正确

75、200SMRT系列可编程序控制器的辅助继电器输入指令可以用M0.0表示。( )

答案：正确

76、图像二值化处理便是将图像中感兴趣的部分置1，背景部分置2。( )

答案：错误

77、按几何结构分划分机器人分为：串联机器人、并联机器人。( )

答案：正确

78、任何复杂的运动都可以分解为由多个平移和绕轴转动的简单运动的合成。( )

答案：正确

79、结构型传感器与结构材料有关。( )

答案：错误

80、职业道德是思想体系的重要组成部分。( )

答案：错误

81、机械图样必须严格按比例绘制，不得有放大。( )

答案：错误

82、在DeviceNet现场总线中，实例ID值0表示类本身。( )

答案：正确

83、基于生产现场的复杂性、作业的可靠性等方面的考虑，工业机器人的作业示教在短期内仍将无法脱离在线示教的现状。( )

答案：正确

84、示教器的电源电压是直流5V。( )

答案：错误

85、机器人本体需要单独接线。( )

答案：正确

86、配线作业必须要由经授权的工作人员进行。( )

答案：正确

87、参考点是确定机床坐标原点的基准。而且还是轴的软限位和各种误差补偿生效的条件。( )

答案：正确

88、机器人的限位挡块位置不需要调整。( )

答案：错误

89、电机编码器电池电量过低更换电池后需要重新设置机器人软限位。( )

答案：错误

90、手部的位姿是由姿态与位置构成的。( )

答案：正确

91、机器人编程就是针对机器人为完成某项作业进行程序设计。( )

答案：正确

92、MOVE语句用来表示机器人由初始位姿到目标位姿的运动。( )

答案：正确

93、工业机器人的规格和外围设备的规格都是随着自动化规模的变化而变化的。( )

答案：正确

94、规模大、完全无人化的机械生产方案是最合理的方案。( )

答案：错误

95、关节型机器人主要由立柱、前臂和后臂组成。( )

答案：错误

96、机械手亦可称之为机器人。( )

答案：正确

97、按坐标形式分类，机器人可分为直角坐标型、圆柱坐标型、球坐标型和关节坐标型四种基本类型。( )

答案：正确

98、关节空间是由全部关节参数构成的。( )

答案：正确

99、( ) 当电源指示灯亮，而运行指示灯不亮（排除指示灯本身故障原因），说明系统已因某种异常而中止了正常的运行。

答案：正确

100、( ) 200SMART系列可编程序控制器位指令排序地址是按十进制排序的。

答案：错误

101、具有竞争意识而没有团队合作的员工往往不容易获得成功的机会。( )

答案：正确

102、机器人的英文单词名称是robot。( )

答案：正确

103、OSI参考模型有7层，分别为物理层、数据链路层、网络层、传输层、会话层、表示层和应用层。( )

答案：正确

104、交互系统是实现机器人与外部环境中的设备相互联系和协调的系统。( )

答案：正确

105、机器视觉是指用计算机实现人的视觉功能——对客观世界的三维场景的感知、识别和理解。( )

答案：正确

106、通电中，禁止未受培训的人员接触工业机器人控制柜和示教。( )

答案：正确

107、配线作业时，要切断电源并挂牌“禁止通电”。( )

答案：正确

108、RTU 与调度端的通讯必须采用同步通讯模式。( )

答案：错误

109、工业机器人的运动实质是根据不同作业任务和运动轨迹的要求，在各种坐标系下运动。( )

答案：正确

110、清洁示教器时，应避免接触丙酮等强溶剂。( )

答案：正确

111、工业机器人控制软件可以用任何语言来编制。( )

答案：错误

112、AL语言是斯坦福大学在1980年开发的一种高级程序设计系统。( )

答案：错误

113、引入工业机器人系统时，可行性分析首先要解决投资上的可能性与先进性问题。( )

答案：错误

114、通常从市场上选择适合系统使用的工业机器人，既经济可靠，又便于维护保养。( )

答案：正确

115、机器人轨迹泛指工业机器人在运动过程中的运动轨迹，即运动点的位移、速度和加速度。( )

答案：正确

116、到目前为止，机器人已发展到第四代( )。

答案：错误

117、图像增强是调整图像的色度、亮度、饱和度、对比度和分辨率，使得图像效果清晰和颜色分明( )。

答案：正确

118、完成某一特定作业时具有多余自由度的机器人称为冗余自由度机器人( )。

答案：正确

119、编程工作方式的主要功能是输入新的控制程序或对已有的程序予以编辑( )。

答案：正确

120、连接时必须注意负载电源的类型和可编程序控制器输入输出的有关技术资料( )。

答案：正确