

工业机器人系统操作员高级

一、单项选择

- 1、职业道德是指的是()。
A、人们在履行本职工作中所应遵守的行为规范和准则
B、人们在履行本职工作中所确立的奋斗目标
C、人们在履行本职工作中所确立的价值观
D、人们在履行本职工作中所遵守的规章制度
- 2、职业道德的特点是()。
A、规范性和专业性
B、不稳定性
C、可操作性与自主性
D、绝对稳定性
- 3、关于从业人员基本要求的论述错误的是()。
A、遵纪守法是从业人员的基本义务
B、遵纪守法是从业的必要保证
C、遵纪守法是从业人员的必备素质
D、遵纪守法于从业无关
- 4、钻研业务、提高技能的基本要求是()。
A、刻苦学习专业知识和技能，不断提高产品质量和服务质量
B、热情、微笑服务；主动诚恳、周到服务；宽容忍让、耐心服务
C、认真学习技术、文化知识，打好专业基础；重视技能训练，在实践中锻炼提高专业技能；勤学苦练
D、树立质量第一，精益求精，不断攀登技术高峰的观念；提倡诚实劳动，严把质量关
- 5、链传动中两链轮轴线相对位置应是()。
A、相交成直角
B、成直角交错
C、相互平行
D、相交成一定角度
- 6、伺服驱动器为实现高精度的传动系统定位，将对伺服电动机进行控制的方式是()。
A、位置
B、速度
C、力矩
D、惯量
- 7、防火防爆的基本原则中不包括的是()。
A、控制可燃物和助燃物的浓度、温度、压力等
B、消除足以引起火灾或爆炸的点火源
C、综合治理
D、采取各种阻隔手段
- 8、现行 ISO9000 族标准的核心标准中，表述质量管理体系基础知识并规定质量管理体系术语的标准是()。
A、ISO9001
B、ISO9004
C、ISO14064
D、ISO9000
- 9、劳动合同是保障劳动者的重要法律形式之一，可以保护劳动者的权利是()。
A、劳动权
B、生存权
C、肖像权
D、知情权
- 10、焊接机器人在焊接领域的应用最早在汽车装配生产线上的工作是()。
A、电阻点焊
B、电阻缝焊
C、电弧焊
D、氩弧焊
- 11、工业机器人工作站安装时，需要安装的安全装置不包含()。
A、安全围栏
B、安全门
C、安全插销和槽
D、消防栓
- 12、非接触测量不仅满足狭小空间装配过程的检测，同时提高了系统安全性，体现了机器人视觉在()方面的优势。
A、可靠性
B、精度高
C、灵活性
D、自适应性

- A、光电开关 B、热敏电阻 C、磁栅 D、霍尔开关
- 29、EM231 模拟量输入模块最多可连接的模拟量输入信号的个数是()。
- A、2 B、5 C、4 D、3
- 30、步进电机方向控制靠的是()。
- A、开关量信号 B、模拟量信号 C、继电器换向 D、接触器换向
- 31、直流伺服系统的驱动元件是()。
- A、交流伺服电机 B、直流伺服电机 C、步进电动机 D、三相异步电动机
- 32、三相异步电机转子一般制成材料是()。
- A、铸铁 B、铸钢 C、铸铝 D、硅钢片叠成
- 33、变频器无传感器简易速度控制器的作用是()。
- A、提高通用变频器的速度控制精度 B、保证运行的连续性
- C、防止电动机长时间过电流 D、减少机械振动
- 34、从工作原理上，反应式步进电动机应属于()。
- A、直流电动机 B、笼型异步电动机
- C、同步电动机 D、绕线型异步电动机
- 35、用 PLC 去控制步进驱动器、伺服驱动器时，PLC 的输出应选择()。
- A、晶体管输出型 B、继电器输出型 C、晶闸管输出型 D、光电耦合输出
- 36、MCGS 人机界面通信接口通常不具备的是()。
- A、EtherCAT B、以太网端口 C、USB 端口 D、RS485 端口
- 37、机器人通讯 IO 模块机架 0 表示()。
- A、控制面板 B、外围设备接口
- C、处理 I/O 印刷电路板 D、I/O 从动装置
- 38、相机标定的第一步是世界坐标到()坐标的转换。
- A、图像坐标 B、像素坐标 C、相机坐标 D、三角坐标
- 39、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、工具 B、关节 C、用户 D、世界
- 40、使用三点法建立工具坐标系时，各个点的机器人姿态应()。
- A、相同 B、不同
- C、可以不同 D、可以在同一平面内
- 41、ABB 工业机器人工具坐标系计算结果中 MeanError 的意思是()。
- A、错误菜单 B、错误列表 C、故障清单 D、平均误差
- 42、IRB120 机器人新建工具坐标系 Tool2，可以将 Mass 改为()。
- A、-1 B、0 C、1 D、999999
- 43、工业机器人针对斜面上的工件进行搬运示教编程时，使用()坐标系更快速简便。
- A、WORLD B、JOINT C、TOOL D、USER
- 44、工件坐标系是由()人员建立的，不同的工件，其工件坐标系也不同。
- A、设计 B、管理 C、使用 D、制作
- 45、如果运行模式为 CONT 或 CYCLE，则 Action 可能是()。
- A、Interrupt B、Load C、Start at Main D、Backup
- 46、机器人若想本地自动运行，必须将模式选择开关打到()档。
- A、AUTO B、T1 C、T2 D、T3
- 47、机器人若想外部启动自动运行，必须将模式选择开关打到()档。

- A、AUTO B、T1 C、T2 D、T3
- 48、机器人自动运行中，按下 TP 上的 HOLD 键时()。
- A、程序将中断，处于暂停状态 B、程序将终止
C、程序继续运行 D、程序将报警
- 49、可以实现终止程序的方法有()。
- A、按 TP 上的紧急停止按钮 B、按控制面板上的紧急停止按钮
C、释放【DEADMAN】开关 D、系统终止信号输入
- 50、恢复机器人中断程序时，可以在()中查看最新中断的程序。
- A、执行历史记录 B、通知 C、机器人状态 D、存储器
- 51、定义组输入信号 GI1 占用地址 1-4 共 4 位，可以代表十进制数()。
- A、0-8 B、0-15 C、0-31 D、0-63
- 52、创建视觉标定程序时，作为程序名开头可以是()。
- A、A B、1 C、! D、0
- 53、下列关于机器视觉在工业中的应用功能，正确的是()。①引导②识别③测量④检验⑤控制⑥定位
- A、②③④⑥ B、①②③④ C、②③④ D、②③④⑤
- 54、工具坐标系视觉补偿使用指令()。
- A、offset B、TOOL_offset C、Voffset D、Soffset
- 55、Offs 偏移指令参考的坐标系是()。
- A、大地坐标系 B、当前使用的工具坐标系
C、当前使用的工件坐标系 D、基坐标系
- 56、在打磨程序中，机器人运行到打磨开始点这段距离的速度指令是()。
- A、splinespeed B、ptpspeed C、Period D、radius
- 57、ROBOGUIDE 是一款核心应用软件，它包含了许多不同的应用模块用于创建所需的机器人工作站，其中一种最基本的机器人工作站仿真的是()。
- A、HandlingPRO B、OlpcPRO C、PalletPROTP D、WeldPRO
- 58、点击机器人模型属性设置窗口中的“SerializeRobot”，软件会进行的操作是()。
- A、进入机器人工程文件创建界面 B、关闭机器人工程文件
C、重新加载机器人工程文件 D、新建机器人工程文件
- 59、RobotStudio 软件中如果想使用 SOCKET 通信，必须勾选选项()。
- A、DeviceNet B、ProfiNet Device
C、PC interface D、ProfiBus Controller
- 60、FANUC 工业机器人搭建仿真环境时所需的 Parts、Fixture、Machines 等模型，不可通过()创建。
- A、Moderler 工具 B、Solidworks C、UGNX D、AutoCAD

二、判断题

- 61、()忠于职守是对每个从业人员提出的认真履行职业责任、遵守职业纪律的基本要求。
- 62、()光圈大称为慢镜头，光圈小称为快镜头。{.XZ}。
- 63、()安装 PLC 设备房间内照明要均匀，光源以白炽灯或低紫外线光源为好。
- 64、()I/O 控制指令用于控制 I/O 信号，以实现机器人系统与机器人周边设备进行通信。
- 65、()PLC 中所有元件均为软继电器。

88、当采用逐层加厚的方式进行喷涂时，需要用到的指令有()。

- A、OFFSET B、FOR/ENDFOR C、运动指令
D、PALLETIZING-B E、PALLETIZING-E

89、机器人装配时，节拍时间包括()。

- A、安装时间 B、机器人移动时间 C、取料时间
D、检测时间 E、待机时间

90、当机器人的轴发生超程报警时，会出现()。

- A、关闭伺服系统驱动电源，实施机器人制动
- B、显示超程报警错误消息
- C、可直接点动相关轴
- D、限制与超程有关轴的运动
- E、机器人不能动作，需要解除刹车制动手动恢复

一、单项选择题

1、职业道德的内容是()。

- A、从业者的工作计划
B、职业道德行为规范
C、从业者享有的权利
D、从业者的工资收入

2、职业道德的基本作用是()。

- A、巩固 B、协调 C、稳定 D、调节

3、典型 PLC 可编程控制器的基本单元组成个数是()。

- A、 2 B、 3 C、 4 D、 5

4、焊接机器人的常见周边辅助设备主要有()。①变位机；②滑移平台；③清枪装置；④工具快换装置

- A、①② B、①②③ C、①③ D、①②③④

5、工业机器人的基本型式和应用不包括的是()。

- A、关节传感器 B、触觉传感器 C、环境识别传感器 D、位置传感器

6、碰撞检测功能的定义是()。

- A、机器人碰撞到物体后报警提示
- B、机器人出现外部重力撞击停止
- C、预先设置干涉区域，当干涉区域内有其它物体时，等待物体从干涉区域移走后运行
- D、接近到碰撞区域后，立即停止

7、燃烧必须具备的条件中不包含的是()。

- A、氮气 B、可燃物 C、助燃物 D、点火源

8、机器人安装时，根据工业机器人的工作空间可达范围进行规划安装的是()。

- A、安装方式 B、定位精度 C、安装位置 D、底座规格

9、使用荧光灯作为相机光源，其优点是()。

- A、一段时间后退化
B、不能频闪
C、很难变暗
D、灯管可以制成任何形状和尺寸

10、安装镜头的步骤不包含的是()。

- A、连接电源线
- B、确认镜头与摄像机的接口是否正确匹配
- C、去掉摄像机及镜头的保护盖

- D、将镜头轻轻旋入摄像机的镜头接口并使之到位
- 11、安装 PLC 设备房间内照明要均匀，光源选择较合适的是()。
- A、白炽灯或低紫外线 B、日光灯
C、节能灯 D、LED 灯
- 12、下列不属于工业机器人周边设备的是()。
- A、示教器 B、变位机 C、地轨 D、皮带机
- 13、通常情况下，视觉检测系统的组成不包括()。
- A、工业 PC B、显示器 C、光源 D、工业相机与镜头
- 14、液压回路画出液压系统所用的符号是()。
- A、数字符号 B、图形符号 C、体积符号 D、单位符号
- 15、机器人码垛工作站总装调试后，机器人码垛运动的作业顺序通常是()。①抓取工件；②检测传送线信息；③判断摆放位置；④放置工件
- A、①②③④ B、②①③④ C、①③②④ D、②③①④
- 16、视觉模块的安装调试前，应注意取下相机的()。
- A、镜头 B、光源 C、镜头盖 D、通讯线缆
- 17、机器人视觉处理过程通常是()。①图像信息采集；②图像信息处理；③图像信息输出
- A、②③① B、①③② C、③②① D、①②③
- 18、对光源进行调制的方法有直接调制和()。
- A、EA 调制 B、MZ 调制 C、间接调制 D、电吸收调制
- 19、工业机器人工具快换装置可以实现()。
- A、快速更换工件 B、快速更换机器人控制气路
C、快速更换机器人控制电路 D、快速更换末端执行器
- 20、采用工装、夹具、胎具等方法来控制焊接变形的方法是()。
- A、反变形法 B、预装配法 C、刚性固定法 D、机械法
- 21、变位机装配单元，控制变位机动作的机器人信号为()。
- A、DO B、DI C、RI D、UO
- 22、机器人末端执行器安装在()。
- A、机器人外部轴 B、机器人手肘 C、机器人手臂 D、机器人 6 轴法兰上
- 23、调试记录单的调试依据不包括的是()。
- A、技术要求 B、调试大纲 C、电气规范 D、个人感觉
- 24、三菱 PLC 数字量输出的进制是()。
- A、二进制 B、八进制 C、十进制 D、十六进制
- 25、DX/数字输入/输出单元是集成数字输入/输出单元，数字输入和数字输出的个数分别是()。
- A、10，4 B、10，6 C、6，10 D、4，10
- 26、可编程控制器的输出点是否有输出，起决定性作用的是()。
- A、输入电源 B、所运行的程序
C、输出电源 D、输入条件和运行程序的逻辑关系
- 27、步进驱动器在控制步进电机过程中发生堵转，可能设置不当的是()。
- A、功率参数 B、电流参数 C、电压参数 D、细分参数
- 28、交流伺服电机调速的基本原理是()。

- A、调节电源电压的幅值调速 B、调节电源电压的相位调速
C、调节电源电压的频率调速 D、调节激磁回路电阻 R 调速
- 29、伺服系统的驱动元件，有直流伺服电机、交流伺服电机和()。
A、步进电机 B、汽油机 C、柴油机 D、汽轮机
- 30、步进电机的控制器是指()。
A、脉冲分配器 B、功率驱动器 C、运算放大器 D、脉宽调制放大器
- 31、人机界面一般不具备的接口类型是()。
A、DeviceNet 端口 B、USB 端口 C、以太网端口 D、RS232 端口
- 32、所有机器人在手腕处都有一个预定义工具坐标系，该坐标系被称为()。
A、Tool0 B、T0 C、User0 D、Base0
- 33、发那科工业机器人默认可以创建()个工具坐标系。
A、8 B、9 C、10 D、11
- 34、使用六点法（XZ）创建工具坐标系，第一到第三个点用来确定工具坐标系的()。
A、方向 B、绝对位置 C、工具中心 D、相对位置
- 35、发那科点动菜单切换工具坐标系编号的范围是()。
A、0~9 B、1~9 C、0~10 D、1~10
- 36、若想修改工具的 Cog 需要在编辑菜单中选择()。
A、Change Declaration B、Change Value
C、Define D、Delete
- 37、ABB 工业机器人同时标定工件框架和用户框架时，Offs 指令将按照()标定方向偏移。
A、工具坐标系 B、世界坐标系 C、工件框架 D、用户框架
- 38、发那科工业机器人默认可以创建()个用户坐标系。
A、8 B、9 C、10 D、11
- 39、在示教盒的()菜单中可以设置机器人的坐标系。
A、手动操纵 B、程序编辑器 C、控制面板 D、程序数据
- 40、发那科点动菜单切换用户坐标系编号的范围是()。
A、0~9 B、1~9 C、0~10 D、1~10
- 41、验证工件坐标系必须沿着()移动。
A、世界坐标系方向 B、工件边沿 C、流水线边沿 D、工具坐标系方向
- 42、若想修改用户框架的值，需修改()。
A、oframe B、uframe C、mass D、cog
- 43、修改系统参数()的值可以扩展用户坐标系的数量。
A、\$SCR.\$MAXNUMUTOOL B、\$MNUFRAME
C、\$MNUFRAMENUM D、\$SCR.\$MAXNUMUFRAM
- 44、人为中断程序方法中，()方法可以让程序处于非暂停状态。
A、按 TP 上的紧急停止按钮 B、按控制面板上的紧急停止按钮
C、释放【DEADMAN】开关 D、系统中止信号输入
- 45、下列表示设置组信号的指令是()。
A、SET B、RESET C、SETGO D、PulseDo
- 46、发那科工业机器人如果选用 PNS 进行外部启动时，必须使用的系统信号为()。
A、Home B、SFSPD C、HOLD D、PNSTROBE
- 47、发那科工业机器人恢复报警的方法是()。

- 66、()ROBOGUIDE 软件中，工具条的命令与菜单中的相关命令是对应的，主要用于仿真项目的创建与编辑。
- 67、()仿真软件中如果不添加相应的通信功能包就不能使用该通信方式。
- 68、()ABB 仿真软件中可以导入两个机器人模型公用 3 个控制器。
- 69、()库文件是厂家提供，不能自行添加。
- 70、()ROBOGUIDE 仿真软件可以用 CADLibrary 导入外部 3D 模型。
- 71、()TCP 跟踪功能可以将机器人运行轨迹记录下来，用作后续分析资料。
- 72、()发那科仿真软件中测量工具不能测量两个面之间的间距。
- 73、()ABB 机器人不能通过外部停止按钮，将机器人程序暂停。
- 74、()仿真软件中只有自动时才可以控制外围设备动作。
- 75、()点击虚拟示教器上的急停按钮，可迅速停止仿真机器人的运行。
- 76、()在 RAPID 程序编辑器中，可以通过右击模块名，选择“新建例程序”的方式创建程序。
- 77、()在自动运行模式下，可连续运行也可单步运行。
- 78、()若要使用仿真软件实现去喷涂工件加工的仿真应用，在创建仿真模型时需要选择加载 PaintPRO 软件安装包。
- 79、()仿真软件中机器人和模拟端口建立通信后可以用 PING 来检测是否连接成功。
- 80、()在线连接时必须先创建空工作站。

三、多项选择

- 81、关于遵纪守法，看法正确的有()。
- A、只要没有违法犯罪的动机，即使不懂法也能够做到守法
- B、学法的人未必守法，因此，从业人员没必要守法
- C、只有不断学法、用法，才能提高从业人员遵纪守法的自觉性
- D、合理运用法律武器，有助于从业人员维护自身的合法权益
- E、有利于提高个人形象
- 82、团结协作意识的基本要求有()。
- A、自觉维护团结
- B、加强与人合作
- C、理解关心他人
- D、忠于职守
- E、乐于奉献
- 83、机器人驱动系统的主要类型有()。
- A、Hydraulics
- B、Pneumatics
- C、Electric Motors
- D、Relay
- E、Brake
- 84、组成尺寸公差带的属性有()。
- A、大小
- B、位置
- C、上、下偏差
- D、关键尺寸
- E、左右偏差
- 85、PLC 模拟量输出模块可以输出的信号有()。
- A、0~75mA
- B、0~10V
- C、0~20mA
- D、0~0.6V
- E、4~20mA
- 86、S7-300 的模拟量输入模块可以支持的测量种类有()。
- A、4 线式传感器电流
- B、4 线式热电阻
- C、3 线式传感器电流
- D、3 线式热电阻
- E、2 线式热电阻
- 87、流量传感器按传感器检测方法分类可为()。
- A、电磁式
- B、机械式
- C、声学式
- D、节流式
- E、激光式
- 88、PLC 与 PLC 之间进行通讯的方法有()。
- A、RS232 通讯模块
- B、RS485 通讯模块
- C、现场总线

D、不能通讯 E、以太网通讯

89、关于 S7-300 硬件组态，以下说法正确的是有()。

- A、电源模块只能放在第一个插槽 B、每个机架最多能插 11 个模块
C、扩展机架的接口模块必须在最右边插入 D、最多可以扩展 3 个扩展机架
E、电源模块配置

90、下列元件中，可用来当字软元件来处理数据的元件有()。

- A、辅助继电器 M B、数据寄存器 D C、计数器的寄存器 C
D、定时器的寄存器 T E、输入触点 X

一、单项选择

1、职业道德的作用是()。

- A、调整法律关系 B、提高全社会道德水准
C、可以评价执业者的专业能力 D、可以作为法律法规的制定基础

2、职业道德的核心思想中，作为着力点的有社会公德、职业道德还有()。

- A、家庭美德 B、集体主义 C、为人民服务 D、科学发展观

3、遵纪守法是对每一个公民的基本要求，能否遵纪守法，是衡量职业道德好坏的()。

- A、条件 B、依据 C、尺度 D、重要标志

4、继电器输出的 PLC 输出端可以连接的输出电气元件不包括的是()。

- A、直流继电器线圈 B、交流接触器线圈 C、电磁阀线圈 D、大功率电机

5、发那科机器人若想采用 CC-LINK 通讯，RACK 应设置的值是()。

- A、90 B、91 C、92 D、93

6、新修订的《环境法》规定，每年的环境日是()。

- A、6 月 6 日 B、6 月 5 日 C、6 月 7 日 D、6 月 8 日

7、日本日立公司研制的经验学习机器人装配系统采用触觉传感器来有效地反映装配情况。其触觉传感器属于()。

- A、接触觉传感器 B、接近觉传感器 C、力/力矩觉传感器 D、压觉传感器

8、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、单件小批量生产中，不需要编制此种工艺文件。
B、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。
C、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。
D、是以工序为单位，详细说明整个工艺过程的工艺文件。

9、机器人焊接工作站，焊接装配必要时可用局部加热校正，不准采用的装配方式是()。

- A、人力 B、工具 C、设备 D、强力

10、涂装车间自动喷涂机器人喷涂功能强大，能准确控制出漆量、雾化空气量等喷涂参数，其常用轴数是()。

- A、5 轴 B、6 轴 C、7 轴 D、8 轴

11、机器人的喷涂工作不包括的模式是()。

- A、动/静模式 B、自动模式 C、流动模式 D、跟踪模式

12、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()。

- A、起始点和结束点 B、缓冲点和过渡点 C、过渡点和起始点 D、安全点和起始点

- 13、搬运机器人在进行不同物料的搬运时需要选择的有()。①搬运方法；②搬运工具；③搬运轨迹；④搬运重量
A、①②③ B、①②④ C、①③④ D、②③④
- 14、在工业机器人的加工工作站中，可以根据需要设置在机械原点处的机器人轨迹路径的是()。
A、作业 B、轨迹起始点 C、轨迹结束点 D、安全位置
- 15、检验夹具的总装精度时，应注意测量基准的选择，尽可能与测量基准重合的是()。
A、划线基准 B、设计基准 C、定位基准 D、回转基准
- 16、工作站移动导轨的固定，应当保证导轨不发生移动的方向是()。
A、水平 B、垂直 C、上下 D、任何
- 17、机器人外部传感器不包括的是()。
A、力或力矩传感器 B、接近觉传感器 C、触觉传感器 D、位置传感器
- 18、S7-300 系列 PLC 的模拟量输入模块的模拟量上限(+100%)对应于十六进制的模拟量值()。
A、9400H B、6C00H C、7FFFH D、7EFFFH
- 19、FX5U 可编程控制器 CPU 模块支持内置模拟量输出通道数为()。
A、1 B、2 C、4 D、不支持模拟量输出
- 20、通用模拟量给定信号的种类有 4~20mA 电流信号及()。
A、0~10V 交流电压信号 B、0~5V 交流电压信号 C、0~10V 直流电压信号 D、0~10V 交直流电压信号
- 21、可以传输模拟量值的报文不包括的是()。
A、GOOSE B、SV C、MMS D、CCD
- 22、步进电机按工作原理可分永磁式和()。
A、同步式 B、反应式 C、异步式 D、直接式
- 23、步进电机驱动的方式不包含的是()。
A、整步驱动 B、半步驱动 C、细分驱动 D、粗分驱动
- 24、步进电机、直流伺服电机、交流伺服电机的英文字母表示依次是()。
A、SM、DM、AC B、SM、DC、AC C、SM、AC、DC D、SC、AC、DC
- 25、伺服驱动器又称为“伺服控制器”“伺服放大器”，是一种控制器用来控制()。
A、普通交流电机 B、伺服电机 C、普通直流电机 D、自整角机
- 26、三相异步电机的“异步”是指()。
A、转子转速与三项电流频率不同 B、三相电流周期各不同 C、磁场转速始终小于转子转速 D、转子转速始终小于磁场转速。
- 27、下列属于按传感器工作原理进行分类的传感器是()。
A、应变式传感器 B、化学型传感器 C、压电式传感器 D、热电式传感器
- 28、三相交流电压传感器测试的告警不包括的是()。
A、过欠压 B、缺相 C、?停电告警功能 D、漏电
- 29、通过通讯接口和 PLC 的外设接口进行通讯的是()。
A、PLC B、显示触摸屏 C、TCMS 网络 D、MVB 网络
- 30、S7-200PLC 在通信组态时设置数据格式传送字符的位是()。
A、1 位或 2 位 B、3 位或 4 位 C、10 位或 11 位 D、12 位或 13 位

- A、一般模式 B、控制启动模式 C、BOOTMONITOR 模式 D、高级模式
- 49、以下选项中, ()是 ABB 机器人急停按钮需要接入的端口。
A、XS7 B、XS12 C、XS14 D、XS16
- 50、发那科系统输入信号 UI 的个数是()。
A、16 B、17 C、18 D、20
- 51、发那科机器人外部启动时()信号必须处于 ON 的状态。
A、UI[1] B、UI[4] C、UI[9] D、UI[12]
- 52、无需通过重启机器人就能复位的故障是()。
A、SVGN-020 Pressure shortage
B、SRVO-050 Collision Detect alarm (G:1A:4)
C、SRVO-046 OVC alarm (G:1A:5)
D、PROG-048 Shift released while running
- 53、验证标定结果时, 若发现旋转角度补偿不正确, 原因不可能是()。
A、标定坐标系和补偿坐标系不一致 B、接收的旋转角度偏移正负颠倒了
C、特征匹配错误 D、手持相机不能补偿角度
- 54、视觉检测中将场景置位, 程序语句为()。
A、SetDO Scene_Affirm, 1 B、SetDO Scene_Affirm, 0
C、SetDI Scene_Affirm, 1 D、SetDI Scene_Affirm, 0
- 55、采用用户坐标系补偿视觉程序时, 补正方法是()。
A、位置补正 B、抓取偏差补正 C、检出位置 D、检出工具
- 56、Reltool 偏移指令参考的坐标系是()。
A、大地坐标系 B、当前使用的工具坐标系
C、当前使用的工件坐标系 D、基坐标系
- 57、接收相机发送的的偏移位置将保存在寄存器()。
A、R[] B、PR[] C、VR[] D、SR[]
- 58、以外轴形式添加的附加轴, 可以进行点动操纵的坐标系是()。
A、世界坐标系 B、关节坐标系 C、手动坐标系 D、用户坐标系
- 59、码垛指令 PALLETIZING-B 表示码垛类型是()。
A、工件姿势恒定的单路径模式 B、工件姿势恒定的多路径模式
C、工件姿势改变的单路径模式 D、工件姿势改变的多路径模式
- 60、焊接指令用于轨迹焊接的控制, 不属于基本焊接指令的是()。
A、SET_ARCMODE B、SETCURWIRE C、SET_ONPER D、MoveL

二、判断题

- 61、()钻研业务, 勤奋工作是安检职业道德规范的重要内容。
- 62、()爱岗敬业, 忠于职守是社会主义国家对每一个从业人员的基本要求。
- 63、()Overload protection 指的是过载保护。
- 64、()工业机器人一般不允许有位置超调, 否则将可能与工件发生碰撞。
- 65、()纠正措施的目的是消除已发现的不合格。
- 66、()劳动法律关系体现的是国家意志。
- 67、()技术工人必须具备识读装配图的能力。
- 68、()识读工艺安装图首先应阅读文字说明。

- 69、()在 RobotStudio 工作站中导入的工具会自动安装在机器人法兰盘上。
- 70、()进行工作站机器人系统安装施工时，按照设计布局图，先将机器人整机固定于预定位置后，即可通电调试，安全防护措施及其他传输设备的安装可同步进行。
- 71、()在气动系统的速度控制回路中，因气动系统使用的功率不大，其调速方法一般采用节流调速。
- 72、()机器人装配工作站装配主要包括部件装配和总装配。
- 73、()当打开码垛围栏或按下紧急停止按钮时，机器人无法启动。
- 74、()可编程控制器只具有数字量或模拟量输入输出控制。
- 75、()机器视觉能够测量产品的面积。
- 76、()视觉引导定位程序不许设定基准位置。
- 77、()使用工具坐标系视觉补偿时必须设定基准位置。
- 78、()打磨机器人在打磨过程速度越快、波动越大，打磨的质量才能越好。
- 79、()机器人以 MOVJ 指令移动时，机器人从起始位姿到结束位姿的整个运动过程中，各关节移动的行程相对于总行程的比例是相等的。
- 80、()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。

三、多项选择

- 81、气动手爪中，通过气缸活塞带动与手爪相连的机构有()。
- A、曲柄连杆 B、滚轮 C、齿轮 D、曲轴 E、连杆
- 82、安装固定相机时需要完成的步骤有()。
- A、安装相机固定支架 B、安装相机
C、安装相机镜头 D、调焦
E、调曝光
- 83、ABB 仿真软件中 LineSensor 需要设置参数有()。
- A、起点 B、结束点 C、感应半径 D、激活信号 E、父对象
- 84、在 Smart 组件中创建信号时可以设置参数()。
- A、信号类型 B、信号名称 C、信号数量 D、信号值 E、注释
- 85、MultiSource_2 阵列组件创建时需要设置参数()。
- A、source B、XYZ 正方向数量 C、XYZ 负方向数量
D、XYZ 正方向偏移量 E、XYZ 负方向偏移量
- 86、下列关于创建机器人 TCP 跟踪功能内容正确的有()。
- A、清除轨迹按钮可在示教器中删除指令
B、跟踪长度单位是 mm
C、跟踪轨迹颜色更改需要点击彩色框
D、跟踪轨迹颜色表示当未启用任何警告时显示跟踪的颜色
E、跟踪轨迹显示的是机器人当前 TCP 点走过的轨迹
- 87、发那科仿真软件中若想手动控制外围设备动作需修改 Motion 属性菜单中的()参数。
- A、Motion control type B、Axis Type
C、Inputs D、OutPuts
E、Speed
- 88、ABB 仿真软件中手动控制机器人移动的方法有()。
- A、手动关节 B、手动线性 C、手动重定位 D、移动 E、旋转

89、在发那科仿真软件中可以对程序进行的编辑操作有()。
A、创建 B、删除 C、复制 D、另存 E、注释

90、机器人仿真中典型应用场景有()。
A、搬运 B、码垛 C、焊接 D、装配 E、喷涂

一、单项选择

- 1、职业道德的内容是()。
A、从业者的工作计划 B、职业道德行为规范
C、从业者享有的权利 D、从业者的工资收入
- 2、爱岗敬业的基本要求表现，不包括的是()。
A、公私分明，不谋私利 B、树立强烈的事业心和责任感
C、热爱本职、扎实工作 D、忠于职守，尽职尽责
- 3、职工对企业诚实守信应该做到的是()。
A、忠诚所属企业，无论何种情况都始终把企业利益放在第一位
B、维护企业信誉，树立质量意识和服务意识
C、扩大企业影响，多对外谈论企业之事
D、完成本职工作即可，谋划企业发展由有见识的人来做
- 4、机电一体化中过压的英文是()。
A、Overloading B、Overcurrent C、Overvoltage D、Overdrive
- 5、决定公差带位置的是()。
A、标准公差 B、基本偏差? C、配合公差 D、基本尺寸
- 6、伺服驱动器为实现高精度的传动系统定位，将对伺服电动机进行控制的方式是()。
A、位置 B、速度 C、力矩 D、惯量
- 7、焊接工装按适用范围可分为专用工装、通用工装，还有一个是()。
A、电动工装 B、组合式工装 C、机械工装 D、焊位工装
- 8、目前工业机器人控制系统不能实现的功能是()。
A、多轴联动 B、速度控制
C、加速度控制 D、系统版本更新自动升级
- 9、减速机减速的同时降低了负载的惯量，惯量的减少为减速比的次方数是()。
A、一次方 B、二次方 C、三次方 D、四次方
- 10、机器视觉三要素是()。
A、光源、镜头、相机
B、光学系统、图像处理、人机界面和执行机构
C、PLC 技术、检测技术、工业机器人
D、工业相机、计算机、机器人
- 11、保护环境是国家的()。
A、基本国策 B、重要支撑 C、基石 D、发展战略
- 12、致力于制定质量目标并规定必要的运行过程和相关资源以实现质量目标的活动中是()。
A、质量策划 B、质量保证 C、质量控制 D、质量改进
- 13、下列属于人的安全行为的是()。
A、对运行中的设备加油、清扫、维修 B、以规定使用防护用具
C、破坏和屏蔽防护装置 D、忽视安全警告

- 14、在识读装配图时，要了解部件的名称，首先看的是()。
- A、零件图 B、技术文件 C、明细表 D、标题栏
- 15、识读工艺安装图时，应先看的是()。
- A、工艺流程图 B、平面布置图 C、总体平面图 D、图样目录
- 16、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
- 17、在工业机器人周边通用附件中，常见的机械传动机构不包括()。
- A、齿轮传动 B、丝杠螺母传动 C、棘轮传动 D、带传动
- 18、在实际生产中常见的码垛机器人工作站工位布局是()。①全面式码垛；②集中式码垛；③一进一出式码垛；④两进两出式码垛；⑤一进两出式码垛；⑥三进三出式码垛
- A、①② B、①②③ C、③④⑤⑥ D、③④⑤
- 19、机器人手持工件打磨的缺点是()。
- A、工件类型越多，需要手爪越多
B、工件装夹有手爪完成，较易实现自动动作
C、磨削工具可装在机器人周围，易于实现多种磨削
D、易于实现更换工件的柔性生产
- 20、机器人搬运的夹具一般装在机器人的位置是()。
- A、基座 B、旋转轴 C、平移轴 D、第六轴
- 21、对于相机安装，下列说法错误的是()。
- A、相机可以安装在机器人工装上
B、相机可以安装在固定支架上
C、相机安装时，必须保证相机图像坐标与机器人世界坐标方向一致
D、相机固定支架，要稳定牢固，不能让相机随意晃动
- 22、镜头的光圈直径与镜头焦距之比，数值越小，光圈越大，透过的光线是()。
- A、越多 B、越少 C、没变化 D、变化很小
- 23、点焊机器人需要的周边设备是()。
- A、机器人本体 B、控制柜 C、焊钳 D、示教器
- 24、目前气动系统的速度控制回路的调节方法主要是()。
- A、节流调速 B、增大压力 C、减少压力 D、其他方法
- 25、正确识读机器人装配工作站总装配图的方法是按照总装配图→部件装配()图→部件装配图→总装配图的顺序反复进行。
- A、零件 B、草 C、辅助 D、三视
- 26、码垛机器人系统不包括的是()。
- A、机器人本体 B、机器人控制器 C、生产信息显示板 D、机器人抓手
- 27、钳体安装在操作机手腕上，阻焊变压器安装在机器人上方悬梁上，且可沿着机器人焊接方向运动，二者以粗电缆连接，使用这种安装方式的焊钳类型是()。
- A、一体式焊钳 B、内藏式焊钳 C、分离式焊钳 D、外漏式焊钳
- 28、步进电机分为四大类，即感应子式、激磁式、新型步进电机以及()。
- A、闸晶式 B、互动式 C、磁阻式 D、脉冲式
- 29、步进驱动器的控制采用单脉冲方式时，驱动器控制端子上表示电源接入的端子为()。
- A、Dir+和 Dir- B、Pul+和 Pul-
C、Enable+和 Enable- D、DC+和 DC-

- 46、发那科系统输出信号 UO 的个数是()。
- A、16 B、17 C、18 D、20
- 47、不停止发那科工业机器人的状态下拍照需要设置参数()。
- A、\$VSMO_CFG.\$ENABLE B、\$VSMO_VAL.\$POSITION
C、\$VSMO_VAL.\$SPEED D、\$VSMO_TMP.\$ENABLE
- 48、若配置 1 轴变位机时，进行变位机坐标系设定的方法是()。
- A、直接输入法和三点法 B、直接输入法和五点法
C、三点法和五点法 D、直接输入法和九点法
- 49、发那科机器人搬运大质量的工件时需要使用负载指令()。
- A、Load B、UNLoad C、ONLoad D、UPLoad
- 50、在焊接程序中，下面选项为直线焊接指令的是()。
- A、ArcL B、ArcCStart C、ArcCEnd D、ArcC
- 51、发那科机器人喷涂程序的编写用到的循环的指令为()。
- A、FOR/ENDFOR B、OFFSET C、WHILE D、IF
- 52、发那科机器人装配程序的编写中用到的等待指令为()。
- A、CALL B、JMP/LBL C、SELECT D、WAIT
- 53、描述工业机器人的位姿的是()。
- A、坐标 B、方位 C、角度 D、矩阵
- 54、机器人定原点时，绝缘斗应在()。
- A、地面上 B、半空 C、高空 D、绝缘斗停落架
- 55、机器人自动回原点时应先回轴()。
- A、X B、Y C、Z D、没有特殊要求
- 56、关于程序 WaitDI[1]=ON 说法正确的是()。
- A、如果默认时间到了，还是没有 DI[1]信号就继续下一步
B、默认等待时间是 30S，超时后报警
C、等待时间无期限
D、默认时间到了，会自动跳至程序最后
- 57、装配站，当供料机上料时机器人在同时作业，应在()判断上料完成信号。
- A、装配前 B、取料前 C、取料后 D、装配中
- 58、RobotStudio 是知名的工业机器人离线编程仿真软件，它的开发公司是()。
- A、发那科 B、ABB C、新松 D、安川
- 59、ROBOGUIDE 软件中如果想以中文为第一语言，需要勾选选项()。
- A、Chinese Dictionary B、English Dictionary
C、Multi Language (Chinese) D、Multi Language (English)
- 60、自定义导入六轴机器人模型后，仿真软件中需要给机器人添加()。
- A、5 个旋转关节 B、6 个旋转关节 C、1 个平移关节 D、6 个球关节

二、判断题

- 61、()社会主义职业道德的核心思想是集体主义。
- 62、()遵纪守法是社会公德的最基本要求。
- 63、()在机器人工作参数发生变化时，测量它的振动特征，从而判别故障原因和部位的方法是振动特征变化诊断法。

- 64、()高速图像采集设备由工业线阵相机、镜头及光源镜头三部分组成，其中工业线阵相机主要完成对运行中的产品扫描拍摄；光源镜头配合红外线性激光光源为线阵相机提供稳定拍摄所需光源。
- 65、()步进电机的步距角是指电机接收到一次步进脉冲后，步进电机所旋转的角度。
- 66、()当步进驱动器设置为双脉冲控制方式时，方向控制端使用方法仍然有效。
- 67、()交流伺服电机常采用调压调速。
- 68、()伺服电机可以分为直流伺服电机和交流伺服电机。
- 69、()工具坐标系创建完成后，需要重启才能生效。
- 70、()平均误差结果指的是根据计算的 TCP 所得到的接近点的平均距离。
- 71、()发那科机器人只能清除工具坐标系的值，不能删除工具坐标系。
- 72、()标定工件坐标时，工件应是全局变量。
- 73、()ABB 机器人可以用四点法标定工件坐标系。
- 74、()编写程序时一定要创建工件坐标系。
- 75、()工业机器人用户坐标系激活都需要使用数字键进行输入所需激活的用户坐标系号。
- 76、()验证工件坐标系是否正确时，必须回到坐标原点。
- 77、()发那科机器人只能清除用户坐标系的值，不能删除用户坐标系。
- 78、()修改系统参数\$MAXNUMUTOOL 后，无需重启即可生效。
- 79、()设置负载参数时需要设置负载重量和重心。
- 80、()机器人外部急停应接两组线形成双回路，同断同通。

三、多项选择

- 81、作业人员在无专人监护的情况下进入有限空间进行喷涂作业，不允许的区域有()。
- A、火种 B、明火区域 C、生产区域 D、安全栏 E、非明火区域
- 82、打磨机器人主要机械本体结构组成部分有()。
- A、打磨主体 B、上下料
C、打磨抛光轮驱动结构 D、传送带
E、三色灯
- 83、关于发那科机器人位置补偿条件指令说法正确的是()。
- A、基于用户坐标系补偿 B、需要有一个 PR[]来保存偏移量
C、可以补偿关节角度 D、补偿时使用工具坐标系补偿
E、该指令格式为 offs (p1, *, *, *)
- 84、机器人的安全工作区域是为保证()的安全。
- A、人员 B、电力设备 C、车辆 D、机器人 E、围栏
- 85、RobotStudio 软件中传感包括()。
- A、Line Sensor B、Plane Sensor C、Volume Sensor
D、Speed Sensor E、Force Sensor
- 86、ROBOGUIDE 仿真软件中，手动控制机器人移动的方法有()。
- A、Left Drag triad axis B、Ctrl+Left Drag triad
C、Shift+Left Drag triad axis D、Double-Leaf Click
E、Ctrl+Alt+leaf-click
- 87、ABB 仿真软件中新建的例程序，类型有()。
- A、程序 B、仿真 C、功能 D、中断 E、视觉

- 88、ROBOGUIDE 仿真软件中连续运行需要完成的步骤有()。
- A、按 STEP 键直至 STEP 指示灯熄灭 B、光标移至预执行程序首行
C、按下 shift+FWD 键 D、安全开关打到 OFF 档
E、按下 shift+COORD 键
- 89、发那科仿真软件中直接从文件画面可以载入文件类型()。
- A、TP B、MN C、DF D、SV E、VR
- 90、发那科仿真软件中导出的离线程序格式有()。
- A、TP B、SV C、LS D、VR E、VD

一、单项选择

- 1、下列单词中不属于机电一体化专业英语词汇的是()。
- A、Analog input B、Analog output C、Analog singal D、Deep learning
- 2、带传动的主要失效形式是()。
- A、带的静载拉断 B、带的磨损
C、带在带轮上打滑 D、打滑和带的疲劳损坏
- 3、机器视觉系统不能对图像进行的操作是()。
- A、获取 B、处理和分析 C、输出或显示 D、绘制
- 4、机器人外部传感器有()。①视觉②触觉③压觉④滑觉
- A、①②③④ B、①② C、①②③ D、①③④
- 5、干涉区域设置说法错误的是()。
- A、多台机器人协作时，干涉区域优先级应设置为高
B、机器人想进入干涉区域时，需通过输入信号解除保持状态
C、输出信号只有在机器人进入干涉区域时才接通
D、可以用边长法和对角顶点设置干涉区域
- 6、ABB 如果想使用 SOCKET 通讯指令需要添加的选项是()。
- A、DeviceNet B、PC interface C、PROFINET D、EtherNet/IP
- 7、保护环境是国家的()。
- A、基本国策 B、重要支撑 C、基石 D、发展战略
- 8、识读装配图的步骤不包含的有()。
- A、识读标题栏 B、看技术要求 C、看标注尺寸 D、看交货日期
- 9、识读工艺流程图的基本原则是()。
- A、从立面图入手，结合平（剖）面图、轴测图对照识读
B、从剖面图入手，结合平（立）面图、轴测图对照识读
C、从平面图入手，结合立（剖）面图、轴测图对照识读
D、从剖面图入手，结合立（平）面图、轴测图对照识读
- 10、根据机器人工作站机械布局图进行工业机器人系统安装的过程中，测量出工业机器人本体与周边设备的安装位置并进行记录的工具是()。
- A、数字显示张力计 B、卷尺 C、千分尺 D、万用表
- 11、机器人工作站装配法通常有分组装配法、修配装配法、调整装配法以及()。
- A、互置装配法 B、互配装配法 C、互换装配法 D、单独装配法
- 12、以下机器人生产步骤合理的是()。①整机线束装配②机械装配及检测③跑机测试④喷漆⑤电柜装配及检测

- A、①②④⑤③ B、③④⑤①② C、②①⑤④③ D、④①⑤②③
- 13、工件主动型打磨机器人工作时，机器人末端执行器夹持的是()。
- A、打磨工具 B、打磨工件 C、工作平台 D、变位机配合
- 14、机器人搬运的夹具一般装在机器人的位置是()。
- A、基座 B、旋转轴 C、平移轴 D、第六轴
- 15、机器人安装时，根据工业机器人的工作空间可达范围进行规划安装的是()。
- A、安装方式 B、定位精度 C、安装位置 D、底座规格
- 16、机器人小型工件打磨适合采用的方式是()。
- A、工具主动型 B、工件主动型 C、多台协作 D、变位机配合
- 17、搬运机器人工作站里物体到位检测开关，连接的机器人信号端子是()。
- A、模拟输入 B、模拟输出 C、数字输入 D、数字输出
- 18、机器人加工雕刻时，适合加工的材料不包括()。
- A、石材 B、木材 C、铝合金 D、不锈钢
- 19、力传感器通常不会安装在工业机器人的位置是()。
- A、机座 B、机器人腕部 C、手指指尖 D、关节驱动器轴上
- 20、视觉模块安装调试前，不需要检查的是()。
- A、规格 B、盖子 C、出厂日期 D、镜头
- 21、若 ABB 机器人需要与第三方视觉进行直接通讯，则出厂配置的功能包是()。
- A、FTP/NFS Client B、PC Interface
C、FlexPendant Interface D、RS232
- 22、对于焊接工装夹具，设计时要避免的是()。
- A、操作方便 B、有足够的装配焊接空间
C、操作频率过高 D、夹紧时不损坏工件表面
- 23、变位机装配单元，控制变位机动作的机器人信号为()。
- A、DO B、DI C、RI D、UO
- 24、机器人末端执行器安装在()。
- A、机器人外部轴 B、机器人手肘 C、机器人手臂 D、机器人 6 轴法兰上
- 25、调试记录单的调试依据不包括的是()。
- A、技术要求 B、调试大纲 C、电气规范 D、个人感觉
- 26、变频器、伺服驱动器、交流接触器和电磁阀等是包装线的()。
- A、控制系统 B、控制组件 C、信号输入系统 D、信号输出系统
- 27、在机器人工作站中，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
- 28、电气化安全措施考试合格分数是()。
- A、60 分 B、70 分 C、80 分 D、90 分
- 29、PLC 控制柜在使用时，控制柜输入电源是()。
- A、220VDC B、220VAC C、380VDC D、380VAC
- 30、手跳继电器为提高抗干扰能力，可使用的电磁型继电器的特性是()。
- A、动作时间稍快且动作能量小 B、动作时间稍快且动作能量大
C、动作时间稍慢且动作能量小 D、动作时间稍慢且动作能量大
- 31、变频调节的原理是改变变频器输出的()来调节感应电动机的转速。

- A、交流电频率 B、交流电电压 C、电动机电流 D、电磁感应值
- 32、变频控制器的外部操作模式基本功能检定中，不必进行的一步是()。
- A、检查接线正确无误后，调整 380V 电源装置电压至 380V，基频设置为 50Hz，基压设置为 380V；在变频器 STF（STR）端和公共端之间连接一试验按钮；变频器运行方式切换到外部操作模式，通过操作单元设置运行频率为 50Hz
- B、通过信号设定器设置输入电流分别为 4、8、12、16、20mA，记录对应的变频器显示输出频率及电压
- C、按 STF（STR）和公共端之间试验按钮，此时电机应正（反）转，松开按钮，电机应即停止
- D、按上述试验方法分别试验变频器自保持功能、多段速度选择、点动方式、第二加/减速时间、输出停止、复位、瞬时调电再启动功能，应无异常
- 33、ABB 急停接入端口中 XS7 上的针脚 1 和()为一组。
- A、XS7 上的针脚 2 B、XS8 上的针脚 1 C、XS8 上的针脚 2 D、XS7 上的针脚 3
- 34、发那科机器人配置 UI/UO 信号时，开始点不可以设置为()。
- A、0 B、1 C、21 D、101
- 35、CClink-EtherNet 使用时，若 PC 的 IP 地址设置为 192.168.1.1，则机器人的 IP 地址应当设置为()。
- A、192.168.1.1 B、192.168.1.2 C、192.168.2.1 D、192.168.0.1
- 36、DeviceNet 总线的地址 6 位，DeviceNet 板卡的最大地址可设为()。
- A、64 B、63 C、62 D、61
- 37、重复定位精度是关于()的统计数据。
- A、精度 B、速度 C、质量 D、加速度
- 38、用于检测机器人重复定位精度的工具是()。
- A、百分表 B、万用表 C、游标卡尺 D、气压表
- 39、下列发那科机器人指令中属于喷涂指令的是()。
- A、L P[1] 80mm/sec GUNON B、J PAL_1[A_1] 80% FINE
- C、WAITS DI[2] <> OFF, TIMEOUT LBL[1] D、R[1] = WDI[1]
- 40、机器人装配时，当靠近目标工件时应()。
- A、减速 B、加速 C、使用 CNT 定位 D、启用负载
- 41、原点位置校准是将机器人机械原点位置与电机()进行对照的操作。
- A、增量编码器的位置 B、增量编码器的零点
- C、绝对编码器的绝对值 D、绝对编码器的零点
- 42、下列指令中可以控制焊接机器人回原点的是()。
- A、MaveAbsJ B、MovaAbsJ C、MoacAbsJ D、MoveAbsJ
- 43、机器人夹抓张开超时判断的方法是()。
- A、WaitDI[1] = ON TIMEOUT JMP LBL[1] B、WaitDO[1] = ON TIMEOUT JMP LBL[1]
- C、WaitAO[1] = ON TIMEOUT JMP LBL[1] D、WaitAI[1] = ON TIMEOUT JMP LBL[1]
- 44、OFFSET CONDITION PR[i]的补偿是基于当前激活的()坐标系的补偿。
- A、关节 B、世界 C、工具 D、用户
- 45、当机器人在自动运动过程中，有人员突然穿过光栅进入安全区域时，下列处理方式错误的是()。
- A、机器人立刻停止 B、蜂鸣器立刻报警 C、红色警示灯点亮 D、机器人继续运行

- 46、ROBOGUIDE 软件中如果想导入一个可以实现开合动作的模型，需要在()中导入。
A、Machines B、Fixtures C、Parts D、Base
- 47、在将外部模型导入 ROBOGUIDE 之前，最好将模型文件的格式转换成()格式。
A、SAT B、IGS C、3DS D、STL
- 48、在仿真环境下，设置工具坐标系时最适中的创建方法是()。
A、六点法 B、三点法 C、TCP 拖拽法 D、直接输入法
- 49、用 SimPro 进行机器人离线仿真前，通常需要对 SimPro 的()进行设置，以便顺利地导入三维模型数据和流畅地运行机器人离线仿真。
A、安装路径 B、网络 C、存储位置 D、相关参数
- 50、发那科仿真软件中设置模型大小比例的是()。
A、Scale B、Location C、Visible D、Parts
- 51、SimPro 主要用于演示机器人仿真运动的是()。
A、菜单栏 B、仿真区域 C、工具栏 D、项目栏
- 52、ROBOGUIDE 仿真软件导出的机器人模型的文件格式有()。
A、SAT B、IGS C、3DS D、STP
- 53、ROBOGUIDE 仿真软件中导入库中的 EOAT 时默认不能修改需要取消勾选()，才能调节位置和大小。
A、visible B、Lock All Location Values
C、Show robot collisions D、Wire Frame
- 54、软件中按住鼠标中键（滚轮）并移动鼠标可以()。
A、视角旋转 B、视角平移 C、视角缩放 D、视角切换
- 55、仿真码垛工作过程时，为确保在检测范围内精确的检测到物体，末端执行器需要()。
A、陀螺仪传感器 B、速度传感器 C、距离传感器 D、力传感器
- 56、ROBOGUIDE 仿真工业机器人工作站时，若想将 Machine 中的 Link 进行隐藏，可进行()操作实现。
A、不创建 Link
B、双击 Link，打开属性对话框，勾选 Transparent
C、双击 Link，打开属性对话框，勾选 Invisible
D、双击 Link，打开属性对话框，去除勾选 Visible
- 57、RobotStudio 仿真软件中如果想使用阵列功能需在 ROBOTAPPS 中下载并导入()。
A、Integrator B、MultiSource_v2 C、MultiMultiply D、RandomSource
- 58、在 RobotStudio 软件中使用 TCP 跟踪功能，“TCP 跟踪”选项不能设置()。
A、跟踪长度 B、接近丢失距离 C、跟踪轨迹颜色 D、提示颜色
- 59、RobotStudio 仿真软件中直径测量工具需要测量()个点。
A、1 B、2 C、3 D、4
- 60、在 RobotStudio 软件中，可以在工作站内设置多个碰撞集合，但每个碰撞集合都只能包含()个组别。
A、1 B、2 C、3 D、4

二、判断题

- 61、()职业道德是一种非强制性的约束机制。
- 62、()伺服电机控制精度取决于伺服驱动器的精度。

- 63、()可编程控制器只具数字量或模拟量输入输出控制的能力。
- 64、()可编程控制器的硬件结构部分有编程器。
- 65、()可编程控制器的输出只能是高电平。
- 66、()可编程控制器只具备数字量或模拟量输入输出控制的能力。
- 67、()对于步进电机的选用，如果系统要求步进电机的特性曲线较硬，则应选择二相步进电机。
- 68、()通过伺服驱动器控制伺服电机的运转，带动给料机构动作，完成给料的自动控制。
- 69、()异步电机的基本工作原理是电磁感应。
- 70、()步进电机的作用原理就是发电机原理。
- 71、()步进电机驱动器具有电流调节和细分功能。
- 72、()人机界面只能通过 U 盘将新的工程导入。
- 73、()机器人和外围设备通讯时，只要两边设备都有网口就可以通讯。
- 74、()三点法标定工具坐标系时，只需转动四轴，依次完成三个记录点即可。
- 75、()记录点位前必须先确认工具坐标系编号是否正确，否则运行时可能发生危险。
- 76、()对于大型机器人实际 TCP 的差异可达到几毫米。
- 77、()在 Tooldata 中也可以修改工具坐标系的的声明。
- 78、()如果工件关联了程序，此时改变工件名称，则必须改变工件的所有内容。
- 79、()若是直动式的情形，以 mm 为单位输入附加轴的运动范围上限值。
- 80、()机器人已添加外部轴，当机器人自身轴运动指令和外部轴运动指令相邻时，机器人自身轴和外部轴会同时动作。

三、多项选择

- 81、钻研业务的的基本要求有()。
- A、努力提高业务素质，不断促进行业发展 B、不断提高自身的综合素质
- C、理论和实践相结合 D、努力做到“专”与“博”的统一
- E、树立终身学习的理念
- 82、满足爱岗敬业，忠于职守的行为有()。
- A、忠实履行岗位职责 B、以主人翁的态度对待本职工作
- C、正确对待个人的物质利益和劳动报酬 D、反对玩忽职守的渎职行为
- E、任意破坏公共财产
- 83、在 QC 小组活动中，下列选项属于 QC 老七种工具的有()。
- A、A 网络图 B、B 散布图 C、C 排列图 D、D 控制图 E、E 控制图
- 84、下列属于劳动合同法定条款的有()。
- A、劳动纪律 B、保密事项 C、工作内容 D、劳动报酬 E、义务服务
- 85、可编程控制器远程 I/O 组态包括()。
- A、远程控制站站号 B、主控单元型号 C、模块型号与地址
- D、I/O 测点信息 E、电源模块配置
- 86、下列关于 ABB 机器人删除工件坐标系的说法正确的有()。
- A、所有工件坐标系都能被删除
- B、已删除的工件坐标系不能恢复
- C、如果有程序关联了被删除的工件坐标系，必须在修改程序后才能运行
- D、在手动操纵中删除工件坐标系，wobjdata 中相关数据也会被删除
- E、工件坐标系只能修改，不能删除

87、控制外部轴调整变位机旋转时，需要完成的有()。

- A、设定使附加轴的安装方向相对世界坐标系的某个轴平行安装
- B、输入电机旋转 1 周的附加轴移动距离
- C、输入附加轴旋转 1 周所需的电机的转速
- D、输入附加轴的旋转中心原点与机器人原点之间的 Z 轴方向的偏置量
- E、输入附加轴电机的额定电压

88、搬运工作站用到的机器人控制方式有()。

- A、点位控制方式
- B、连续轨迹控制方式
- C、直线控制方式
- D、力（力矩）控制方式
- E、智能控制方式

89、码垛指令有()。

- A、PALLETIZING-EX
- B、PALLETIZING-E
- C、PALLETIZING-BX
- D、PALLETIZING-B
- E、PALLETIZING-C

90、ABB 机器人如果想启用信号等待超时，需完成的有()。

- A、增加可选变量 Maxtime
- B、勾选错误处理程序
- C、勾选撤销处理程序
- D、添加可选变量 TimeFlag
- E、ABB 不能启用信号等待超时