

2023 年全国行业职业技能竞赛
——第五届全国智能制造应用技术技能大赛
河南省选拔赛

机电设备维修工（智能制造生产运维方向）

理论知识竞赛题库

河南省组织委员会技术工作委员会

2023年10月

第一部分 单项选择题

1. 在十进制加法计数器中，当计数器状态为 0101 时，则表示十进制数的()。

参考答案：C

A、3 B、4 C、5 D、6

2. 测量电气设备的绝缘电阻，应选用()做为最佳测量仪表。

参考答案：D

A、钳形电流表 B、直流单臂电桥

C、万用表 D、兆欧表

3. 低压断路器的结构由触头系统、灭弧装置、操作机构、热脱扣器、()及绝缘外壳等组成。

参考答案：B

A、触头 B、电磁脱扣器 C、按钮 D、接线柱

4. 热继电器控制电路不通，可能的原因是()。

参考答案：D

A、负载侧短路电流过大 B、热元件烧断

C、整定值偏大 D、热继电器动作后未复位

5. 步进电动机的转速是通过改变电动机的()而实现。

参考答案：A

A、脉冲频率 B、脉冲速度 C、通电顺序 D、电流大小

6. 三相五线制与三相四线制的区别是()。

参考答案：C

A、三根火线与接地线严格分开 B、三根火线与中线严格分开

C、中线与接地线严格分开 D、三根火线严格分开

7. 可通过增加数控系统的()来增加输入输出点数。

参考答案：A

A、扩展 I/O 模块 B、EPROM

C、RAM D、CPU

8. 变频器的U、V、W 是()端子。

参考答案：B

- A、 输入电源 B、 输出电机
C、 故障输出 D、 输出控制信号

9. 数控机床不同螺距的丝杠与各种步距角的电机相配时，通过()设定，可以使编程 与实际运动距离保持一致。

参考答案： A

- A、 电子齿轮比参数 B、 切削速度上限值
C、 升、降速时间常数 D、 螺距误差补偿参数

10. 关于伺服驱动器和编码器信号的连接，错误的说法是()。

参考答案： C

- A、 编码器信号电缆，请用带有屏蔽层的双绞线
B、 编码器电缆的屏蔽层接到电机侧的接地端子上
C、 插头上未用到的引脚也必须连接上导线
D、 信号电缆与电源电缆不要放到同一线槽内

11. 不属于变频器的定期维护项目的是()。

参考答案： C

- A、 对紧件进行必要的紧固
B、 清扫冷却系统积尘
C、 检查电源电压是否在允许范围内
D、 检查冷却风扇、滤波电容器的工作情况

12. 变频器最高频率的预置值必须()上限频率和基本频率的预置值。

参考答案： C

- A、 小于 B、 等于 C、 大于 D、 没有固定关系

13. 在数控设备维修中使用万用表不用来测量()。

参考答案： D

- A、 电阻 B、 交流电压 C、 直流电压 D、 直流电流

14. 数控机床常用的低压配电电器是()。

参考答案： D

- A、 中间继电器 B、 电磁铁
C、 电阻器 D、 接触器

15. PI、PPID 运算都是对()进行运算的。

参考答案：D

- A、 反馈信号
- B、 给定信号
- C、 被控量
- D、 偏差信号

16. PI 控制器的输出 ()。

参考答案：C

- A、 与输入信号的大小成正比
- B、 与输入信号对时间的积分成正比
- C、 既与输入信号的大小成正比，又与输入信号对时间的积分成正比
- D、 与输入信号的微分成正比

17. 电力场效应管指的是 ()。

参考答案：A

- A、 MOSFET
- B、 GTO
- C、 IGBT
- D、 GTR

18. 电压负反馈加电流正反馈的直流调速系统中，电流正反馈环节是 () 反馈环节。

参考答案：A

- A、 是补偿环节，而不是
- B、 不是补偿环节，也不是
- C、 是补偿环节，也是
- D、 不是补偿环节，也不是

19. PWM 变换器的作用是把恒定的直流电压调制成 ()。

参考答案：D

- A、 频率和宽度可调的脉冲列
- B、 频率可调的脉冲列
- C、 宽度可调的脉冲列
- D、 频率固定、宽度可调的脉冲列

20. 通用变频器一般由 () 组成。

参考答案：A

- A、 整流器、滤波器、逆变器
- B、 整流器、逆变器、放大器
- C、 整流器、逆变器、变压器
- D、 逆变器、放大器、变压器

21. 传感器是将各种 () 转换成电信号的元件。

参考答案：C

- A、 数字量
- B、 交流脉冲量
- C、 非电量
- D、 直流电量

22. VF (变压变频) 控制的特点是 ()。

参考答案：A

A、 $U_1/f_1=C$ B、 $E_1/\omega_s=C$ C、 $\omega_s=C$ D、 $U_1=C$

23. 恒压供水系统，变频器的作用是给电动机提供频率可变的电流，以实现电动机的（ ）。

参考答案：B

A、 有级调速 B、 无级调速

C、 额定变速 D、 恒定转速

24. 电流型变频器的直流回路滤波环节采用（ ）

参考答案：B

A、 电容器 B、 电抗器

C、 晶闸管 D、 二极管

25. 电压型变频器的直流回路滤波环节采用（ ）。

参考答案：A

A、 电容器 B、 电抗器

C、 晶闸管 D、 二极管

26. 触摸屏是（ ）。

参考答案：D

A、 输入设备 B、 输出设备

C、 编程设备 D、 输入和输出设备

27. 欧姆定律不适合于分析计算（ ）。

参考答案：B

A、 简单电路 B、 复杂电路 C、 线性电路 D、 直流电路

28. 穿越线圈回路的磁通发生变化时，线圈两端就产生（ ）。

参考答案：B

A、 电磁感应 B、 感应电动势

C、 磁场 D、 电磁感应强度

29. 提高供电线路的功率因数，下列说法正确的是（ ）。

参考答案：D

A、 减少了用电设备中无用的无功功率

B、 可以节省电能

- C、 减少了用电设备的有功功率，提高了电源设备的容量
D、 可提高电源设备的利用率并减小输电线路中的功率损耗

30. 变压器的铁芯由()大部分组成。 。

参考答案： A

- A、 2 B、 3 C、 4 D、 8

31. 三相异步电动机的定子由()、定子铁心、定子绕组、端盖、接线盒等组成。

参考答案： B

- A、 电 刷 B、 机 座 C、 换向器 D、 转子

32. 三相异步电动机工作时，其电磁转矩是由旋转磁场与()共同作用产生的。

参考答案： B

- A、 定子电流 B、 转子电流 C、 转子电压 D、 电源电压

33. 串联型稳压电路中的调整管工作在()状态。

参考答案： A

- A、 放大 B、 截止 C、 饱和 D、 任意

34. 电力晶体管的缺点是()。

参考答案： D

- A、 功率容量小 B、 必须具备专门的强迫换流电路
C、 具有线性放大特征 D、 易受二次击穿而损坏

35. 维修电工以()，安装接线图和平面布置最为重要 。

参考答案： A

- A、 电气原理图 B、 电气设备图
C、 电气安装图 D、 电气装配图

36. 电工仪表按工作原理分为()等。

参考答案： D

- A、 磁电系 B、 电磁系 C、 电动系 D、 以上都是

37. 兆欧表的接线端标有()。

参考答案： A

- A、 接地 E. 线路 L. 屏蔽 G
B、 接地 N. 导通端 L. 绝缘端 G

C、 地 E. 导通端 L. 绝缘端 G

D、 接地 N. 通电端 G. 绝缘端 L

38. 测量电压时应将电压表()电路。

参考答案: B

A、 串联接入 B、 并联接入

C、 并联接入或串联接入 D、 混联接入

39. 特别潮湿场所的电气设备使用时的安全电压为()。

参考答案: B

A、 9 B、 12 C、 24 D、 36

40. 机床照明, 移动行灯等设备, 使用的安全电压为()。

参考答案: D

A、 9 B、 12 C、 24 D、 36

41. ()由于它的机械特性接近恒功率特性, 低速时转矩大, 故广泛用于电动车辆牵引。

参考答案: A

A、 串励直流电动机 B、 并励直流电动机

C、 交流异步电动机 D、 交流同步电动机

42. 发电机的基本工作原理是: ()。

参考答案: A

A、 电磁感应 B、 电流的磁效应

C、 电流的热效应 D、 通导体在磁场中受力

43. 步进电动机的角位移或线位移与()。

参考答案: A

A、 脉冲数成正比 B、 脉冲频率 f 成正比

C、 驱动电源电压的大小 D、 环境波动相关

44. 步进电动机的转速 n 或线速度 v 只与()有关。

参考答案: D

A、 电源电压 B、 负载大小

C、 环境条件的波动 D、 脉冲频率 f

45. 控制系统对直流测速发电机的要求有()。

参考答案：A

- A、 输出电压与转速成线性关系，正反转特性一致
- B、 输出灵敏度低，输出电压纹波小
- C、 电机的惯性大，输出灵敏度高
- D、 输出电压与转速成线性关系，电机的惯性大

46. 三相桥式可控整流电路电阻性负载的输出电流波形，在控制角 $\alpha > ()$ 时出现断续。

参考答案：C

- A、 30°
- B、 45°
- C、 60°
- D、 90°

47. 三相全控桥式整流电路电阻负载，控制角 α 的移动相范围是()。

参考答案：D

- A、 $0 \sim 30^\circ$
- B、 $0 \sim 60^\circ$
- C、 $0 \sim 90^\circ$
- D、 $0 \sim 120^\circ$

48. 三相异步电动机的启停控制线路由电源开关_熔断器、()、热继电器、按钮等组成。

参考答案：C

- A、 时间继电器
- B、 速度继电器
- C、 交流接触器
- D、 漏电保护器

49. 直流电动机运行中转速突然急速升高并失控，故障原因可能是()。

参考答案：A

- A、 突然失去励磁电流
- B、 电枢电压过大
- C、 电枢电流过大
- D、 励磁电流过大

50. ()是直流调速系统的主要控制方案。

参考答案：B

- A、 改变电源频率
- B、 调节电枢电压
- C、 改变电枢回路电阻 R
- D、 改变转差率

51. 在转速电流双闭环速系统中，电机转速可调，转速不高且波动较大。此故障的可能原因是()。

参考答案：D

- A、 PI 调节器限幅值电路故障
- B、 电动机励磁电路故障

C、晶闸管或触发电路故障 D、反馈电路故障

52. 发电机——电动机组调速系统是一种典型的()调速自控系统。

参考答案: A

A、开环 B、半闭环 C、单闭环 D、全闭环

53. 在转速电流双闭环调速系统中, 调节给定电压, 电动机转速有变化, 但电枢电压很低。此故障的可能原因是()。

参考答案: A

A、主电路晶闸管损坏 B、晶闸管触发角太小
C、速度调节器电路故障 D、电流调节器电路故障

54. 速度检测与反馈电路的精度, 对调速系统的影响是()。

参考答案: A

A、决定系统稳态精度 B、只决定速度反馈系数
C、只影响系统动态性能 D、不影响, 系统可自我调节

55. 以下不是 PLC 编程语言的是()。

参考答案: A

A、VB B、指令表 C、梯形图 D、顺序功能图

56. PLC 编程软件的功能不包括()。

参考答案: B

A、读入 B、纠错 C、监控 D、仿真

57. 以下不是 PLC 硬件故障类型的是()。

参考答案: D

A、I/O 模块故障 B、电源模块故障
C、CPU 模块故障 D、状态模块故障

58. 以下不属于 PLC 外围输入故障的是()。

参考答案: D

A、接近开关故障 B、按钮开关短路
C、传感器故障 D、继电器故障

59. PLC 控制系统设计的步骤描述不正确的是()。

参考答案: A

A、PLC 的 I/O 点数要大于实际使用数的两倍

- B、 PLC 程序调试时进行模拟调试和现场调试
- C、 系统交付前，要根据调试的最终结果整理出完整的技术文件
- D、 确定硬件配置，画出硬件接线图

60. ()不是 PLC 控制系统设计的原则。

参考答案： A

- A、 只需保证控制系统的生产要求即可，其他无需考虑
- B、 最大限度的满足生产机械或生产流程对电气控制要求
- C、 对满足控制系统要求的前提下，力求使系统简单，经济，操作和维护方便
- D、 PLC 的 IO 点数要留有一定余量

61. 变频器常见的频率给定方式主要有：模拟信号给定、操作器键盘给定、控制输入端给定及通信方式给定等，来自 PLC 控制系统时不采用()方式。

参考答案： A

- A、 键盘给定
- B、 控制输入端给定
- C、 模拟信号给定
- D、 通信方式给定

62. 变频器一上电就过电流故障报警并跳闸。此故障原因不可能是()。

参考答案： D

- A、 变频器主电路有短路故障
- B、 电机有短路故障
- C、 安装时有短路问题
- D、 电机参数设置问题

63. 电气控制线路图测绘的一般步骤是设备停电，先画电器布置图，再画电气接线图，最后画出()。

参考答案： A

- A、 电气原理图
- B、 电机位置图
- C、 设备外形图
- D、 按钮布置图

64. 计算机内采用二进制的主要原因是()。

参考答案： D

- A、 运算速度快
- B、 运算进度高
- C、 算法简单
- D、 电子元件特征

65. 将二进制数 010101011011 转换为十六进制数是()。

参考答案： C

- A、 35BH
- B、 35AH

- A、ACR B、ASR
C、ACR 及 ASR D、转速负反馈电路

74. 调速系统的调速范围和静差率这两个指标()。

参考答案: C

- A、相互平等 B、互不相关
C、相互制约 D、相互补充

75. 开关量输出模块的输出方式有下列()三种。

参考答案: B

- A、继电器型、晶闸管型、交流接触器型
B、继电器型、晶闸管型、晶体管型
C、晶体管型、二极管型、继电器型
D、晶体管型、晶闸管型、接触器型

76. () 使用于电源中性线不直接接地的电气设备。

参考答案: B

- A、工作接地 B、保护接地
C、漏电保护 D、短路保护

77. 交流电的三要素是频率、初位相、()。

参考答案: C

- A、有效值 B、最小值 C、最大值 D、平均值

78. Y- Δ 降压启动, 线电压为 380V, Y 启动电压为() V, Δ 运行电压为() V。

参考答案: C

- A、220/220 B、380/380 C、220/380 D、380/220

79. 重复接地的作用是()。

参考答案: C

- A、避免触电 B、减轻高压窜入低压的危险
C、减轻零线断线时的危险 D、保护接零

80. 半闭环位置检测方式一般是将检测原件安装在()上。

参考答案: C

- A、主轴 B、刀架

C、 电动机轴 D、 滚珠丝杆上

81. 维修电工班组完成一个阶段的质量活动课题后，所写成果报告应包括课题活动的（ ）的全部内容、已经达到的质量水平、目前存在的问题和今后的打算。

参考答案：A

- A、 计划-实施-检查-总结 B、 计划-检查-实施-总结
C、 计划-实施-总结-总结 D、 实施-计划-检查-总结

82. CIMS 的功能不包括（ ）。

参考答案：D

- A、 经营管理功能 B、 工程设计自动化
C、 生产设计自动化 D、 销售自动化

83. 牵动机械及大型轧钢机中，一般采用直流电动机而不是异步电动机的原因是（ ）。

参考答案：B

- A、 异步电动机的功率因素低 B、 异步电动机的调速性能很差
C、 异步电动机的启动转矩较小 D、 异步电动机的启动电流很大

84. 三相半波可控整流电路各相触发脉冲相位差（ ）。

参考答案：C

- 60° B、 90° C、 120° D、 180°

85. 变频器改造设备调速系统采用交流变频器调速替代原设备中（ ）或其他电动机调速的方案。

参考答案：C

- A、 变极调速 B、 变压调速 C、 直流调速 D、 闭环负反馈

86. 双闭环调速系统中，无论启动、堵转或稳定运行时，电流调节器始终处于（ ）状态。

参考答案：B

- A、 饱和 B、 不饱和
C、 开环 D、 不定

87. 自动控制系统中，反馈检测元件的精度对自动控制系统的精度（ ）。

参考答案：B

- A、 有影响但被闭环系统完全补偿了 B、 有影响，无法补偿

C、有影响但被闭环系统部分补偿了 D、无影响

88. 无静差调速系统的调节原理是（ ）。

参考答案：B

A、依靠偏差的累积 B、依靠偏差对时间的累积

C、依靠偏差对时间的记忆 D、用偏差进行调解

89. 标准式直线感应同步器在实际中用得最广泛，其每块长为（ ）。

参考答案：B

100mm B、250mm C、1mm D、10mm

90. 使用光栅时，考虑到（ ），最好将尺体安装在机床的运动部件上，而读数则安装在机床的固定部件上。

参考答案：C

A、读数精度 B、安装方便 C、使用寿命 D、工作精度

91. 伺服系统与 CNC 位置控制部分构成（ ），该系统主要有两种，即进给伺服系统和主轴驱动系统。

参考答案：A

A、位置伺服系统 B、检测装置

C、进给驱动系统 D、机械传动系统

92. 可编程序控制器的编址就是对 PLC 内部的元件进行编码，字节编址中 1 个字节表示（ ）位。

参考答案：B

A、4 B、8 C、16 D、32

93. 关于 PLC，下列观点正确的是（ ）。

参考答案：D

A、PLC 与变频器都可以进行故障自诊断

B、PLC 的输入电路采用光耦合方式

C、PLC 的直流开关量输出模块又称为晶体管开关量输出模块，属无触点输出模块

D、以上全正确

94. S7-200 的数字量输出写入输出映像寄存器的标志符为（ ）。

参考答案：B

A、 V B、 Q C、 I D、 T

95. 由一台 PLC 控制多台设备或数条建议生产线的是 ()。

参考答案: B

A、 单机控制系统 B、 集中控制系统
C、 远程 I/O 控制系统 D、 分布式控制系统

96. 对于大型设备常用的编程方法为 ()。

参考答案: A

A、 模块法编程 B、 状态转移法编程
C、 分析法 D、 翻译法

97. PLC 改造设备控制是指采用 PLC 可编程序控制器替换原设备控制中庞大而复杂的 () 控制装置。

参考答案: B

A、 模拟 B、 继电器
C、 时实 D、 时序逻辑电路

98. 典型工业控制机系统的一次设备通常由 () 变送器和执行器机构组成。

参考答案: C

A、 传感器 B、 探头
C、 被控对象 D、 一次线缆

99. 电子测量装置的静电屏蔽必须与屏蔽电路的 () 基准电位相接。

参考答案: C

A、 正电位 B、 负电位
C、 零信号 D、 静电

100. () 传动一般可做成开式、半开式及闭式。

参考答案: C

A、 链 B、 传动带 C、 齿轮 D、 变传动比

101. 测绘数控机床电气图时, 在测绘之前准备好相关的绘图工具和合适的纸张, 首先绘出 ()。

参考答案: A

A、 安装接线图 B、 原理图
C、 布置图 D、 接线布置图

102. PLC 内部有许多辅助继电器，其作用相当于继电接触控制系统中的（ ）。

参考答案：B

A、接触器 B、中间继电器 C、时间继电器 D、热继电器

103. 有主生产计划（MP3），物料需求计划（MRP）生产进度计划（DS）能力需求计划（CRP）构成（ ）。

参考答案：B

A、精益生产计划 B、制造资源计划 MRP II
C、看板管理计划 D、全面生产计划

104. PLC 模块的安装尺寸、（ ）等一般都已经标准化了。

参考答案：D

A、电流等级 B、功率等级
C、绝缘等级 D、电压等级

105. 当配电变压器三相输入电压不平衡率大于（ ）时会对系统产生不良影响。

参考答案：D

A、±5% B、±3% C、0.05 D、0.03

106. 单 CPU 工业控制机系统可以分时控制（ ）回路。

参考答案：D

A、多个开环控制 B、两个闭环控制
C、三个闭环控制 D、多个闭环控制

107. 按气缸的结构来分，可分为活塞式、薄膜式、（ ）。

参考答案：B

A、缓冲气缸 B、伸缩式
C、摆动气缸 D、步进气缸

108. PLC 的维护与检修应每（ ）对 PLC 系统进行一次周期性检查。

参考答案：B

A、三个月 B、半年
C、一年 D、两年

109. 在 PLC 中，可以通过编程器修改或增删的是（ ）。

参考答案：B

A、系统程序 B、用户程序 C、工作程序 D、任何程序

110. () 不属于 PLC 的输出方式。

参考答案: B

- A、 继电器输出 B、 普通晶闸管
C、 双向晶闸管 D、 晶体管

111. 强电柜的空气过滤器 () 应清扫一次。

参考答案: B

- A、 每周 B、 每月 C、 每季度 D、 每年

112. 衡量一个集成运算放大器内部电路对称程度高低, 是用 () 来进行判断。

参考答案: A

- A、 输入失调电压 U_{IO} B、 输入偏置电流 I_{IB}
C、 最大差模输入电压 U_{idmax} D、 最大共模输入电压 U_{icmax}

113. 电动机在平衡状态时, 电动机电枢电流的大小, 主要取决于 () 。

参考答案: A

- A、 机械负载 B、 电枢电压和电枢内阻
C、 励磁磁通 D、 机械摩擦

114. 调速系统中, 当电流截止负反馈参与系统调节时, 说明调速系统主电机电流 () 。

参考答案: D

- A、 过大 B、 过小 C、 正常 D、 发生了变化

115. 电压负反馈调速系统通过稳定直流电动机电枢电压来达到稳定转速的目的, 其原理是电枢电压的变化与 () 。

参考答案: A

- A、 转速的变化成正比 B、 转速的变化成反比
C、 转速变化的平方成正比 D、 转速变化的平方成反比

116. 变频器的频率设定方式不能采用 () 。

参考答案: C

- A、 通过操作面板的加速/减速按键来直接输入变频器的运行频率
B、 通过外部信号输入端子来直接输入变频器的运行频率
C、 通过测速发电机的两个端子来直接输入变频器的运行频率
D、 通过通信接口来直接输入变频器的运行频率

117. 变频器的功能预置必须在“编程模式”下进行，功能预置的第一步是找出需要的（ ）。

参考答案：B

A、程序 B、功能码 C、软件 D、复位键

118. 变频器与电动机之间一般（ ）接入接触器。

参考答案：B

A、允许 B、不允许 C、需要 D、不需要

119. 热继电器的热元件整定电流 $IFRW = () IMN$ 。

参考答案：B

A、 $\pm 10\%$ B、 $\pm 5\%$ C、 $\pm 3\%$ D、 $\pm 15\%$

120. 机器人按照应用类型可分为三类，以下哪种属于错误分类（ ）。

参考答案：D

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

121. 最早提出工业机器人概念，并申请了专利的是（ ）。

参考答案：A

A、戴沃尔 B、约瑟夫·英格伯格

C、理查德·豪恩 D、比尔·盖茨

122. 示教盒属于哪个机器人子系统（ ）。

参考答案：C

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

123. 我国于哪一年开始研制自己的工业机器人。（ ）

参考答案：D

A、1958年 B、1968年 C、1986年 D、1972年

124. 世界上第一个机器人公司成立于（ ）。

参考答案：B

A、英国 B、美国 C、法国 D、日本

125. 操作说明书包含哪些规定？（ ）

参考答案：B

- A、规定如何与工人和职员打交道
- B、规定如何使用危险物、机器和设备
- C、规定如何与上司打交道
- D、规定如何与企业职工委员会打交道

126. 工业机器人的主要机械部分不包括一下哪一部分：（ ）

参考答案：B

- A、末端操作器
- B、手掌
- C、手腕
- D、手臂

127. 工业机器人一般用于夹持炽热工件的手指是：（ ）

参考答案：A

- A、长指
- B、薄指
- C、尖指
- D、拇指

128. 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。

参考答案：C

- A、3
- B、4
- C、6
- D、9

129. 工业机器人手腕的运动中，通常把手腕的翻转，用（ ）表示。

参考答案：C

- A、B
- B、Y
- C、R
- D、P

130. 工业机器人手腕的运动中，通常把手腕的俯仰，用（ ）表示。

参考答案：D

- A、B
- B、Y
- C、R
- D、P

131. 工业机器人手腕的运动中，通常把手腕的偏转，用（ ）表示。

参考答案：B

- A、B
- B、Y
- C、R
- D、P

132. 常用的手臂回转运动机构不包括以下哪种（ ）。

参考答案：D

- 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

133. 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。

参考答案：A

- A、固定不变
- B、灵活变动

C、定期改变 D、无法确定

134. PI. PPID 运算都是对 () 进行运算的。

参考答案: C

A、反馈信号 B、给定值 C、偏差信号 D、被控量

135. 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为: ()

参考答案: B

A、SM、DM、AC B、SM、DAC

C、SM、ADC D、SADC

136. 直线驱动机构中, 传动效率最高的是: ()

参考答案: C

A、齿轮齿条装置 B、普通丝杠

C、滚珠丝杠 D、曲柄滑块

137. 机器人的运动学方程只涉及 () 的讨论。

参考答案: A

A、静态位置 B、速度

C、加速度 D、受力

138. 轨迹规划即将所有的关节变量表示为 () 的函数。

参考答案: C

A、位移 B、速度 C、时间 D、加速度

139. 以下哪种不属于机器人触觉 () 。

参考答案: D

A、压觉 B、力觉 C、滑觉 D、视觉

140. 以下哪种不是接触觉传感器的用途。 ()

参考答案: B

A、探测物体位置 B、检测物体距离 C、探索路径 D、安全保护

141. () 适用于较长距离和较大物体的探测。

参考答案: B

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

142. 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。（ ）

参考答案：D

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

143. 通常机器人的力传感器不包括（ ）。

参考答案：A

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

144. 以下哪个元件不属于光电编码器的主要元件。（ ）

参考答案：C

A、多路光源 B、光敏元件 C、电阻器 D、光电码盘

145. 五位二进制光电编码盘（格雷码编码盘）分辨的最小角度为（ ） 参考

答案：A

A、 11.25° B、 22.5° C、 5.625° D、 45°

146. 点位控制方式（PTP）的主要技术指标是：（ ）。

参考答案：A

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

147. 连续轨迹控制方式（CP）的主要技术指标是：（ ）。

参考答案：B

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

148. 改变感应电动机的速度，不能采用以下哪种方法。（ ）

参考答案：B

A、电压控制法 B、电容控制法 C、极数变换法 D、频率控制法

149. 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。

参考答案：C

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

150. 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：（ ） 参考

答案: D

A、传感装置 B、控制装置 C、关节伺服驱动部分 D、减速装置

151. 设位置的确定精度为 0.02mm。滚珠丝杠每转一转, 滚珠螺母移动 5mm。减速比为 $Z1/Z2=1/10$ 。则每一转对应的脉冲数应为 ()。

参考答案: D

A、50 个脉冲/转 B、100 个脉冲/转

C、250 个脉冲/转 D、25 个脉冲/转

152. 以下哪点不是示教盒示教的缺点: ()

参考答案: B

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

153. () 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。

参考答案: A

A、任务级语言 B、对象级语言 C、动作级语言 D、操作级语言

154. 在 AL 语言中, 旋转用函数 () 来构造。

参考答案: C

A、FRAME B、VECTOR C、ROT D、TRANS

155. 在 AL 语言中, 坐标系可通过调用函数 () 来构成。

参考答案: A

A、FRAME B、VECTOR C、ROT D、TRANS

156. 在 AL 语言中: MOVE barm TO @-2*zhat*inches; 该指令表示: ()

参考答案: B

A、机械手从当前位置向上移动 2 英寸

B、机械手从当前位置向下移动 2 英寸

C、机械手从当前位置向左移动 2 英寸

D、机械手从当前位置向右移动 2 英寸

157. 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 ()。

参考答案: D

- A、制作准备 B、制作与采购
C、安装与试运行 D、运转率检查

158. 装配机器人的规格确定，不考虑以下哪个问题。（ ）

参考答案： B

- A、作业行程 B、机器重量 C、工作速度 D、承载能力

159. 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。（ ）

参考答案： A

- 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

160. 在用机器人进行弧焊作业中，对夹具的要求描述错误的是：（ ） 参考

答案： C

- 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

161. 使用焊枪示教前，检查焊枪的均压装置是否良好，动作是否正常，同时对电极头的要求是（ ）。

参考答案： A

- A、更换新的电极头
B、使用磨耗量大的电极头
C、新的或旧的都行

162. 通常对机器人进行示教编程时，要求最初程序点与最终程序点的位置

（ ），可提高工作效率。

参考答案： A

- A、相同 B、不同 C、无所谓 D、分离越大越好

163. 为了确保安全，用示教编程器手动运行机器人时，机器人的最高速度限制

（ ）

参考答案： B

- A、50mm/S B、250mm/S C、800mm/S D、1600mm/S

164. 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。

参考答案：C

A、操作模式 B、编辑模式 C、管理模式

165. 示教编程器上安全开关握紧为 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。

参考答案：C

A、不变 B、ON C、OFF

166. 对机器人进行示教时, 模式旋钮打到示教模式后, 在此模式中, 外部设备发出的启动信号 ()。

参考答案：A

A、无效 B、有效 C、延时后有效

167. 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 ()

参考答案：A

A、PL 值越小, 运行轨迹越精准

B、PL 值大小, 与运行轨迹关系不大

C、PL 值越大, 运行轨迹越精准

168. 试运行是指在不改变示教模式的前提下执行模拟再现动作的功能, 机器人动作速度超过示教最高速度时, 以 ()

参考答案：B

A、程序给定的速度运行

B、示教最高速度来限制运行

C、示教最低速度来运行

169. 机器人经常使用的程序可以设置为主程序, 每台机器人可以设置 () 主程序。

参考答案：C

A、3 个 B、5 个 C、1 个 D、无限制

170. 为使机器人进行正确的直线插补、圆弧插补等插补动作, 需正确地输入焊枪、抓手、焊钳等工具的尺寸信息, 定义控制点的位置。工具校验是可以简单和正确的进行尺寸信息输入的功能。进行工具校验, 需以控制点为基准示教

参考答案：A

- A、动作变化越大其工具控制点越精确
- B、动作变化越大其工具控制点越不精确
- C、动作变化与其工具控制点无关

171. 在机器人动作范围内示教时, 需要遵守的事项不正确的是 ()

参考答案: A

- A、保持从正侧或侧面观看机器人
- 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

172. 不是 MOTOMAN 机器人 NX100 控制柜上的动作模式的事 ()

参考答案: B

- A、示教模式
- B、急停模式
- C、再现模式
- D、远程模式

173. 对机器人进行示教时, 示教编程器上手动速度可分为不正确的是 ()

参考答案: B

- A、高速
- B、点动
- C、低速
- D、中速

174. 对 MOTOMAN 机器人进行轴操作时, 可以使用的坐标系不正确的是 ()

参考答案: D

- A、直角坐标系
- B、关节坐标系
- C、圆柱坐标系
- D、工件坐标系

175. 在 MOTOMAN 机器人所使用的 INFORM III 语言主要的移动命令中, 记录有移动到的位置不正确的是 ()

参考答案: B

- A、插补方式
- B、示教速度
- C、PL 定位精度
- D、所使用 TOOL 号

176. 机器人的示教方式, 不正确的是 () 种方式.

参考答案: D

- A、直接示教
- B、间接示教
- C、远程示教
- D、视觉示教

177. 对机器人进行示教时, 为了防止机器人的异常动作给操作人员造成危险, 作业前必须进行的项目检查有 () 等.

参考答案: B

- A、机器人外部电缆线外皮有无破损
- B、机器人的手爪
- C、机器人制动装置是否有效
- D、机器人紧急停止装置是否有效

178. 通常构成机器人系统的各轴根据其功能分别称作 ()

参考答案: D

- A、机器人轴 B、基座轴
C、工装轴 D、坐标轴

179. 原点位置校准是将机器人位置与绝对编码器位置进行对照的操作。原点位置校准是在出厂前进行的,但在 () 情况下不必须再次进行原点位置校准。

参考答案: C

- A、改变机器人与控制柜 (NX100) 的组合时
B、更换电机、绝对编码器时
C、机器人突然断电重启后
D、存储内存被删除时 (更换 NCP01 基板、电池耗尽时等)

180. 控制点不变动作是指只改变工具姿态而不改变工具尖端点 (控制点) 位置的操作,下面 () 不可以实现控制点不变动作

参考答案: A

- A、关节坐标系 B、直角坐标系 C、圆柱坐标系 D、工具坐标系

181. 工作范围是指机器人 () 或手腕中心所能到达的点的集合。

参考答案: B

- A、机械手 B、手臂末端 C、手臂 D、行走部分

182. 滚转能实现 360° 无障碍旋转的关节运动,通常用 () 来标记。参考
答案: A

- A、R B、W C、B D、L

183. RRR 型手腕是 () 自由度手腕。

参考答案: C

- A、1 B、2
C、3 D、4

184. 真空吸盘要求工件表面 ()、干燥清洁,同时气密性好。

参考答案: D

- A、粗糙 B、凸凹不平 C、平缓突起 D、平整光滑

185. 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。

参考答案: B

A、高惯性 B、低惯性 C、高速比 D、大转矩

186. 机器人外部传感器不包括（ ）传感器。

参考答案：D

A、力或力矩 B、接近觉 C、触觉 D、位置

187. 手爪的主要功能是抓住工件、握持工件和（ ）工件。

参考答案：C

A、固定 B、定位 C、释放 D、触摸

188. 机器人的精度主要依存于（ ）、控制算法误差与分辨率系统误差。

参考答案：C

A、传动误差 B、关节间隙 C、机械误差 D、连杆机构的挠性

189. 机器人的控制方式分为点位控制和（ ）。

参考答案：C

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

190. 焊接机器人的焊接作业主要包括（ ）。

参考答案：A

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

191. 作业路径通常用（ ）坐标系相对于工件坐标系的运动来描述。

参考答案：D

A、手爪 B、固定 C、运动 D、工具

192. 当代机器人主要源于以下两个分支：（ ）

参考答案：C

A、计算机与数控机床 B、遥操作机与计算机
C、遥操作机与数控机床 D、计算机与人工智能

193. 对于转动关节而言，关节变量是 D-H 参数中的（ ）

参考答案：A

A、关节角 B、杆件长度 C、横距 D、扭转角

194. 动力学的研究内容是将机器人的（ ）联系起来。（ ）

参考答案：A

A、运动与控制 B、传感器与控制 C、结构与运动 D、传感系统与运动

195. 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。

参考答案：B

A、平面圆弧 B、直线
C、平面曲线 D、空间曲线

196. 应用通常的物理定律构成的传感器称之为（ ）

参考答案：B

A、物性型 B、结构型 C、一次仪表 D、二次仪表

197. 传感器在整个测量范围内所能辨别的被测量的最小变化量，或者所能辨别的不同被测量的个数，被称之为传感器的（ ）。

参考答案：C

A、精度 B、重复性 C、分辨率 D、灵敏度

198. 谐波传动的缺点是（ ）。

参考答案：A

A、扭转刚度低 B、传动侧隙小 C、惯量低 D、精度高

199. 机器人三原则是由谁提出的。（ ）

参考答案：D

A、森政弘 B、约瑟夫·英格伯格 C、托莫维奇 D、阿西莫夫

200. 当代机器人大军中最主要的机器人为：（ ）

参考答案：A

A、工业机器人 B、军用机器人 C、服务机器人 D、特种机器人

201. 手部的位姿是由哪两部分变量构成的？（ ）

参考答案：B

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

202. 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：（ ）

参考答案：C

A、接近觉传感器 B、接触觉传感器 C、滑动觉传感器 D、压觉传感器

203. 下列图像平滑算法中既能有效地平滑噪声又可以避免边缘模糊效应的是

()。

参考答案: B

A、领域平均法 B、中值滤波法 C、低通滤波法 D、灰度变换法

204. 下面哪个国家被称为“机器人王国”? ()

参考答案: C

A、中国 B、英国 C、日本 D、美国

205. 运动学主要是研究机器人的()。

参考答案: B

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、运动的应用

206. 动力学主要是研究机器人的()。

参考答案: C

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

207. 传感器的输出信号达到稳定时, 输出信号变化与输入信号变化的比值代表传感器的()参数。

参考答案: D

A、抗干扰能力 B、精度

C、线性度 D、灵敏度

208. 六维力与力矩传感器主要用于()。

参考答案: D

A、精密加工 B、精密测量

C、精密计算 D、精密装配

209. 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。

参考答案: B

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

210. 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。其触觉传感器属于下列()传感器。

参考答案: C

- A、接触觉 B、接近觉
C、力/力矩觉 D、压觉

211. 机器人的定义中, 突出强调的是 ()。

参考答案: C

- A、具有人的形象 B、模仿人的功能 C、像人一样思维 D、感知能力很强

212. 对于移动(平动)关节而言, 关节变量是 D-H 参数中的 ()。

参考答案: C

- A、关节角 B、杆件长度 C、横距 D、扭转角

213. 运动正问题是实现如下变换 ()。

参考答案: A

- A、从关节空间到操作空间的变换 B、从操作空间到迪卡尔空间的变换 C、从迪卡尔空间到关节空间的变换 D、从操作空间到关节空间的变换

214. 运动逆问题是实现如下变换 ()。

参考答案: C

- A、从关节空间到操作空间的变换 B、从操作空间到迪卡尔空间的变换
C、从迪卡尔空间到关节空间的变换 D、从操作空间到任务空间的变换

215. 机器人终端效应器(手)的力量来自 ()。

参考答案: D

- A、机器人的全部关节 B、机器人手部的关节
C、决定机器人手部位置的各关节 D、决定机器人手部位姿的各个关节

216. 在 $q-r$ 操作机动力学方程中, 其主要作用的是 ()。

参考答案: D

- A、哥氏项和重力项 B、重力项和向心项
C、惯性项和哥氏项 D、惯性项和重力项

217. 对于有规律的轨迹, 仅示教几个特征点, 计算机就能利用 () 获得中间点的坐标。

参考答案: D

- A、优化算法 B、平滑算法 C、预测算法 D、插补算法

218. 定时插补的时间间隔下限的主要决定因素是 ()。

参考答案: B

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

219. 为了获得非常平稳的加工过程, 希望作业启动(位置为零)时: ()。

参考答案: A

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

220. 光源是机器视觉系统中的关键组成部分, 下面关于 LED 光源描述正确的是 ()。

参考答案: C

A、能量集中, 散射小 B、好扩散性好, 适合大面积均匀照射

C、效率高, 稳定性 D、亮度高, 响应速度慢

221. 在伺服电机的伺服控制器中, 为了获得高性能的控制效果, 一般具有 3 个反馈回路, 错误的是 ()

参考答案: A

A、电压环 B、电流环 C、速度环 D、位置环

222. 谐波减速器特别适用于工业机器人的哪几个轴的传动, 错误的是? ()

参考答案: A

A、S 轴 B、R 轴 C、B 轴 D、T 轴

223. CCD (Charge Coupled Device) 摄像头输出信号为 帧/秒 (fps——frame per second)。 ()

参考答案: B

A、20 B、25 C、30 D、50

224. 应用电容式传感器测量微米级的距离, 应该采用改变 () 的方式。参考答案: C

A、极间物质介电系数 B、极板面积

C、极板距离 D、电压

225. 压电式传感器, 即应用半导体压电效应可以测量 ()。

参考答案: C

A、电压 B、亮度

C、力和力矩 D、距离

226. 增量式光轴编码器一般应用（ ）套光电元件，从而可以实现计数、测速、鉴向和定位。

参考答案：C

A、一 B、二 C、三 D、四

227. 测速发电机的输出信号为（ ）。

参考答案：A

A、模拟量 B、数字量 C、开关量 D、脉冲量

228. 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（ ）。

参考答案：A

A、柔顺控制 B、PID 控制 C、模糊控制 D、最优控制

229. 模拟通信系统与数字通信系统的主要区别是（ ）。

参考答案：B

A、载波频率不一样 B、信道传送的信号不一样

C、调制方式不一样 D、编码方式不一样

230. CCD 摄像头采用电视 PAL 标准，每帧图像由（ ）场构成。

参考答案：B

A、1 B、2 C、3 D、4

231. 下面关于铰孔的说法哪一个正确？（ ）

参考答案：C

A、铰孔是加工螺纹退刀槽的一种钻孔方法 B、铰孔前必须对孔进行扩铰

C、在钻床上铰孔时刀具执行进给运动 D、铰孔是一种加工实料的钻孔方法

232. 下面关于铰孔的说法哪一个正确？（ ）

参考答案：B

A、切削工作主要由铰刀的导向带执行的

B、铰孔是在孔上加工配合尺寸的精加工

C、要加工的孔径越小，铰孔余量就越大

D、由于要求切屑薄，所以切削速度比钻孔时大得多

233. 车床加工 $\varnothing 25$ mm 零件到 $\varnothing 20.2$ mm. : 要求切削速度不超过 $v_c = 70$ m/min, 精车转速 n (转/分) 必须设定为多大? ()

参考答案: C

- A、 $n = 557$ 转/分
- B、 $n = 773$ 转/分
- C、 $n = 1103$ 转/分
- D、 $n = 2206$ 转/分

234. 下面关于切削刃材料的说法哪一个是正确的? ()

参考答案: D

- A、 金刚石适合切削铁族金属
- B、 切削陶瓷仅适合切削铝材
- C、 立方氮化硼用作切削刃材料具有最低的等温淬火温度
- D、 HS 表示其特点是韧性大

235. 检验技术中分系统测量误差和偶然测量误差。() 可能会导致系统误差发生?

参考答案: D

- A、 测量面上的脏物
- B、 测量物体上有毛刺
- C、 测量时所用力量太小或太大
- D、 测量器具刻度盘的分度误差

236. 气缸上有一个代号 25/10-100。 要求气缸活塞杆 3 秒钟行到前缸端位置, 请问速度 v 应该多大? ()

参考答案: B

- A、 $v = 33.33$ cm/s
- B、 $v = 0.033$ m/s
- C、 $v = 0.33$ m/s
- D、 $v = 3.33$ mm/min

237. 一个简单的电路由哪三个部分组成? ()

参考答案: A

- A、 电源、开关、负载
- B、 发电机、整流器、负载
- C、 导线、绝缘体、电阻
- D、 电源、电阻、负载

238. 什么时候必须检查加工组合件所需要的刀具和工装状态是否良好? ()

参考答案: B

- A、 每天

B、每次使用之前

C、每周一次

D、每月一次

239. 职业道德主要通过()的关系, 增强企业的凝聚力。

参考答案: C

A、调节企业与市场

B、调节市场之间

C、协调职工与企业

D、协调企业与消费者

240. 关于企业文化, 你认为正确的是()。

参考答案: A

A、企业文化是企业管理的重要因素

B、企业文化是企业的外在表现

C、企业文化产生于改革开放中的中国

D、企业文化建设的核心是文娱和

体育活动

241. 在铰链四杆机构中, 只能在小于 360° 范围内摆动的是()。

参考答案: D

A、机架

B、曲柄

C、连杆

D、摇杆

242. 要使螺母向机架做相对运动应采用()。

参考答案: D

A、螺杆固定的单螺旋机构

B、螺母固定的单螺旋机构

C、差动双螺旋机构

D、复式双螺旋机构

243. 设备内的滚珠丝杠螺母副一般采用()防护方法。

参考答案: D

A、伸缩套筒

B、锥形套筒

C、折叠防护罩

D、塑料迷宫密封圈

244. 要保证螺纹的旋合, 主要是()。

参考答案: A

A、中径的上偏差不能超差

B、中径的下偏差不能超差

C、螺距不能超差

D、牙型角不能超差

245. 选择毛坯生产方式的原则首先是()。

参考答案: C

- A、考虑经济性
B、考虑是否有良好的工艺性
C、保证使用性能
D、考虑生产可行性

246. 选用压力表时，其量程应为系统最高压力的()。

参考答案：B

- A、1 倍
B、1.5 倍
C、2 倍
D、2.5 倍

247. 液压系统中只能用于低压回油管或泄油管的是()。

参考答案：C

- A、纯铜管
B、橡胶软管
C、尼龙管
D、塑料管

248. ()管接头只能用于 8 MPa 以下的中低压。参考答案：C

- A、卡套式
B、橡胶软管
C、扩口式
D、焊接式

249. 压力控制回路中()的功能在于防止垂直放置的液压缸及与之相连的工作部件因自重而下坠。

参考答案：D

- A、保压回路
B、卸荷回路
C、增压回路
D、平衡回路

250. 要防止液压油的可压缩性增大，在液压系统内要防止()。

参考答案：C

- A、工作温度升高
B、其他油液混入
C、空气混入
D、泄漏

251. 在液压系统中对液压油性能最为敏感是()。

参考答案：A

- A、液压泵
B、阀
C、管道
D、液压缸

252. 使用润滑脂的零件运动线速度不宜超过()m / s。

参考答案：B

- A、1
B、2
C、2.5
D、3

253. 高速铣削刀具的装夹方式不宜采用()。

参考答案: C

- A、液压夹紧式
- B、弹性夹紧式
- C、侧固式
- D、热膨胀式

254. 用高速钢立铣刀铣削高强度钢时, 铣刀的螺旋角应() 30° 。

参考答案: A

- A、大于
- B、小于
- C、等于
- D、小于或等于

255. 进行基准重合时的工序尺寸计算, 应从()工序算起。

参考答案: D

- A、最开始第四道
- B、任意一道
- C、中间第三道
- D、最后一道

256. 产生定位误差的原因主要是存在()。

参考答案: A

- A、基准不重合误差. 基准位移误差等
- B、机床制造误差. 测量误差等
- C、工序加工误差. 刀具制造误差等
- D、夹具制造误差. 刀具制造误差等

257. 关于相对测量方法, 下列说法中正确的是()。

参考答案: C

- A、相对测量的精度一般比较低
- B、相对测量方法只能采用量仪来进行
- C、采用相对测量方法, 计量器具所指示出的是被测量与标准量的微差
- D、测量装置不直接与被测工件表面接触

258. 在加工过程中, 因高速旋转的不平衡的工件所产生的()会使机床工艺系统产生动态误差。

参考答案: C

- A、开力
- B、重力和夹紧力
- C、惯性力
- D、闭合力

259. 数控铣床上进行手动换刀时最主要的注意事项是()。

参考答案: B

- A、对准键槽
B、擦干净连接锥柄
C、调整好拉钉
D、不要拿错刀具

260. 常用的数控系统异地程序输入方式称为()。

参考答案: A

- A、DNC 技术
B、RS232 通信
C、CP / P 协议
D、磁盘传送

261. 数控机床进给系统的指标不包括()。

参考答案: C

- A、切削进给速度范围
B、快速移动速度范围
C、滚珠丝杠的精度
D、定位和重复定位精度

262. ()不是伺服系统的组成部分。

参考答案: B

- A、电动机
B、可编程控制器
C、位置测量元件伺服系统
D、反馈电路

263. 数控机床对进给伺服驱动系统的()未做要求。

参考答案: A

- A、宽调速范围内保持恒功率输出
B、高精度
C、高可靠性
D、低速大转矩

264. 采用()的位置伺服系统只接收数控系统发出的指令信号, 而无反馈信号。

参考答案: C

- A、闭环控制
B、半闭环控制
C、开环控制
D、与控制形式无关

265. 采用开环伺服系统的机床使用的执行元件是()。

参考答案: B

- A、直流伺服电动机
B、步进电动机
C、电液脉冲马达
D、交流伺服电动机

266. 半闭环系统使用的位移测量元件是()。

参考答案: A

- A、脉冲编码器
B、光栅尺

C、感应同步器
D、磁栅尺

267. 使用半闭环系统控制的数控机床，其位置精度主要取决于()。

参考答案：A

A、机床传动链的精度
B、驱动装置的精度
C、计算机的运算精度
D、工作台的精度

268. 金属材料在()作用下，抵抗塑性变形或断裂的能力称为强度。

参考答案：A

A、冲击载荷
B、交变载荷
C、静载荷
D、高压

269. 材料的()将导致加工表面质量差。

参考答案：C

A、高硬度
B、热导率低
C、韧性高. 塑性大
D、高强度

270. ()是力学性能最好的铸铁。

参考答案：A

A、球墨铸铁
B、灰铸铁
C、可锻铸铁
D、白口铸铁

271. 在真空炉中加热淬火可防止()。

参考答案：A

A、氧化和脱碳
B、开裂
C、硬度偏低
D、变形

272. 钢材淬火时为了防止()需要选择合适的设备。

参考答案：D

A、变形
B、开裂
C、硬度偏低
D、氧化和脱碳

273. ()能提高钢的韧性，使工件具有较好的综合力学性能。

参考答案：D

A、淬火
B、正火
C、退火
D、回火

274. 要使渗碳工件表层具有高硬度. 高耐磨性还需进行()。

参考答案: D

- A、退火
- B、正火
- C、淬火
- D、淬火后回火

275. 防止积屑瘤崩碎的措施是()。

参考答案: D

- A、采用高速切削
- B、采用低速切削
- C、保持均匀的切削速度
- D、选用合适的切削液

276. 耐热性好的刀具材料()。

参考答案: B

- A、抗弯强度高
- B、韧性差
- C、硬度低
- D、抗冲击能力强

277. 在切削用量相同的条件下, 主偏角减小, 切削宽度增大, 切削温度也()。

参考答案: B

- A、上升
- B、下降
- C、先升后降
- D、不变

278. 金属切削加工时, 切削区域中温度最高处在()上。

参考答案: C

- A、切屑
- B、工件
- C、刀具
- D、机床

279. 减小激振力的途径是减小()因不平衡而引起的离心力及冲击力。

参考答案: A

- A、夹具
- B、回转零件
- C、刃口
- D、刀面

280. 为了提高大前角刀具切削刃的强度, 可以()。

参考答案: C

- A、采用负的刃倾角
- B、修磨过渡刃
- C、磨出倒棱
- D、增大副偏角

281. ()会形成前面磨损。

参考答案: C

- A、较低的切削速度
- B、较小的切削厚度

C、加工脆性材料 D、较高的切削速度

282. 曲轴. 齿轮等零件的主要失效形式是()。

参考答案: B

A、过量变形 B、疲劳破坏

C、断裂 D、磨损

283. 涂层刀具较好地解决了刀具材料的耐磨性与()的矛盾。

参考答案: A

A、强度 B、硬度

C、表面粗糙度 D、粒度

284. 刀具后面磨损严重导致刀具耐用度降低时应()。

参考答案: C

A、改用浓度低的乳化液 B、把油基切削液改为水基切削液

C、增大供液量 D、换用新切削液

285. ()精加工应使用油基类切削液。

参考答案: B

A、普通碳素钢 B、不锈钢

C、铸铁 D、黄铜

286. ()加工时, 切削液由刀杆与孔壁的空隙进入, 将切屑经钻头前端的排屑孔冲入刀杆内部排出。

参考答案: C

A、喷吸钻 B、外排屑枪钻

C、内排屑深孔钻 D、麻花钻

287. 加工高硬度淬火钢. 冷硬铸铁和高温合金材料应选用()刀具。

参考答案: C

A、陶瓷刀具 B、金刚石刀具

C、立方氮化硼刀具 D、高速钢

288. 铣削高温合金时背吃刀量要大些是为了()。

参考答案: D

A、提高效率 B、降低单位载荷

C、易于排屑 D、防止在硬化层切削

289. 纯铝. 纯铜材料的切削特点不包括()。

参考答案: B

- A、切削力较小
- B、尺寸精度容易控制
- C、热导率高
- D、易粘刀

290. 要求彼此间有相对运动精度和耐磨性要求的平面是()。

参考答案: B

- A、工作平台表面
- B、导轨面
- C、法兰面
- D、水平方向的基准面

291. 装配图中相邻两零件的非配合表面应该画()。

参考答案: B

- A、一条粗实线
- B、两条粗实线
- C、一条线加文字说明
- D、两条细实线

292. 装配图中的标准件()。

参考答案: C

- A、不参加编号
- B、单独编号
- C、统一编号
- D、没有规定

293. 测绘零件草图时()。

参考答案: B

- A、要多用视图
- B、以能表达零件的形状及尺寸为原则，视图越少越好
- C、一定要画三视图才正确
- D、各部分比例要精确

294. 在测绘零件时，要特别注意分析有装配关系的零件的()。

参考答案: B

- A、配合处尺寸
- B、配合性质
- C、材料
- D、磨损程度

295. 在机床上改变加工对象的形状. 尺寸和表面质量，使其成为零件的过程称为()。

参考答案: A

- A、机械加工工艺过程
- B、工序

C、工步
D、工艺文件

296. 选择数控机床的精度等级应根据被加工工件()的要求来确定。

参考答案: A

A、关键部位加工精度
B、一般精度

C、长度
D、外径

297. 数控加工零件能获得很高的位置精度, 除机床精度高外, 主要原因是()。

参考答案: A

A、一次装夹多工位加工
B、多次装夹单工位加工

C、多次装夹多工位加工
D、机床振动小

298. 在加工阶段划分中, 保证各主要表面达到图样所规定的技术要求的是()。

参考答案: A

A、精加工阶段
B、光整加工阶段

C、粗加工阶段
D、半精加工阶段

299. 工件在机械加工前一般进行()。

参考答案: B

A、正火
B、回火

C、淬火
D、低温回火

300. 对工厂同类型零件的资料进行分析和比较, 根据经验确定加工余量的方法称为()。

参考答案: B

A、查表修正法
B、经验估算法

C、实践操作法
D、平均分配法

四、模具工（精密模具智能制造系统应用技术）

1. 钢在加热时, 判断过烧现象的依据是()。

参考答案: B

A、表面氧化
B、奥氏体晶界发生氧化或熔化

C、奥氏体晶粒粗大 D、奥氏体晶粒细化

2. 已知型芯长宽为 1515，那么，以下模架尺寸合理的是（ ）。

参考答案：B

- A、15×15 B、20×20
C、25×25 D、35×35

3. 下面不属于分流道截面的是（ ）。

参考答案：A

- A、三角形 B、圆形
C、梯形 D、半圆形

4. 塑料的密度一般在 $0.9 \sim 2.3 \text{g/cm}^3$ 范围内，约为铝的 $1/2$ ，铜的（ ）。

参考答案：D

- A、43473 B、43469 C、43470 D、43471

5. 小型 ABS 制品，利用顶针排气时，单边排气间隙可以选取（ ）。

参考答案：A

- A、0.02mm B、0.06mm
C、0.10mm D、0.15mm

6. 如果注塑模机喷嘴头部半径为 20mm，那么主流道衬套凹坑半径可以设计为（ ）。

参考答案：D

- A、20mm B、10mm
C、15mm D、25mm

7. 投影法绘制三视图时，不可见轮廓线用（ ）线绘制，可见轮廓线用（ ）线绘制，剖面线用（ ）线绘制。

参考答案：B

- A、粗实.细实.虚 B、虚.精实.细实
C、细实.粗实.虚 D、细实.虚.粗实

8. 下列塑料材料，不适合使用三板模（小水口）的是（ ）。

参考答案：C

- A、ABS B、PA C、PMMA D、POM

9. 一般地，以下哪一种注塑参数不影响塑件成型尺寸（ ）。

参考答案：A

- A、开模时间 B、注塑压力
C、保压压力 D、保压时间

10. 为了保证斜导柱伸出端准确可靠地进入滑块斜孔，滑块在完成抽芯后必须停留在一定位置上，为此滑块需要（ ）装置。

参考答案：B

- A、导滑 B、定位 C、导向 D、润滑

11. 对尺寸要求较高的产品的模具，其导向机构主要有（ ）。

参考答案：C

- A、导柱导向 B、锥面定位导向
C、导柱导向和锥面定位导向 D、导划槽

12. 一般地，注塑机的锁模力必须大于型腔内熔体压力与塑件及浇注系统（ ）的乘积。

参考答案：B

- A、在分型面上的投影面积 B、在垂直于分型面的平面上的投影面积
C、表面积 D、表面积之半

13. 试模时，若发现塑件烧焦，可能的原因是（ ）。

参考答案：B

- A、注塑压力太大 B、注射速度太快
C、锁模力太小 D、以上皆是

14. 电火花加工是利用两电极间（ ）时产生的（ ）作用，对工件进行加工的一种方法。

参考答案：D

- A、直流放电. 电腐蚀 B、脉冲放电. 切削
C、直流放电. 切削 D、脉冲放电. 电腐蚀

15. 为使塑料制品上呈现正凸字样，模具相应位置应该加工（ ）字样。

参考答案：C

- A、正凹 B、正凸 C、反凹 D、反凸

16. 一般地，斜导柱抽芯机构中，斜导柱斜角以不超过（ ）为宜。

参考答案：D

A、10° B、15° C、20° D、25°

17. 一般地，精密注塑时，为不影响塑件使用，顶针端面应（ ）。

参考答案：B

A、高于 0.5mm~1.0mm B、高于 0.02mm~0.10mm

C、低于 0.5mm~1.0mm D、低于 0.02mm~0.10mm

18. 斜导柱分型与抽芯机构中的（ ）机构，需要有定距分型机构。

参考答案：C

A、斜导柱在动模. 滑块在定模 B、斜导柱在定模. 滑块在动模

C、斜导柱和滑块都在定模 D、斜导柱和滑块都在动模

19. 关于塑化过程，正确的是（ ）。

参考答案：A

A、注塑机一边注塑，一边塑化

B、注塑机先塑化再注塑

C、塑化过程，螺杆不动

D、塑化过程，料筒不进料

20. 塑料的密度大约为（ ）。

参考答案：A

A、0.8~2.0g/cm³

B、8~20g/cm³

C、比水大

D、比水小

21. 当型腔数较多，受模具尺寸限制时，通常采用非平衡布置。由于各分流道长度不同，可采用（ ）来实现均衡进料，这种方法需经多次试验才能实现。

参考答案：B

A、改变主流道

B、改变进浇口

C、改变冷料井

D、改变排气

22. 一般地，在注塑成型过程中，模具温度对生产影响很大，模具通入冷却水是为了（ ）而模具通入热水（热油）或加热是为了（ ）

参考答案：C

A、延长成型周期. 提高熔体流动性
性

B、缩短成型周期. 降低熔体流动
性

C、缩短成型周期. 提高熔体流动性

D、延长成型周期. 降低熔体流动
性

性

23. 一般地，液压抽芯适用于抽芯距离（ ），动作时间（ ）的场合。

参考答案：B

- A、长. 固定 B、长. 灵活
C、短. 灵活 D、短. 固定

24. 一般地，设计模具冷却系统时，冷却水孔数量尽可能（ ），入水和出水温度差尽可能（ ）。

参考答案：A

- A、多. 小 B、多. 大
C、少. 小 D、少. 大

25. 为了使冷凝料能顺利脱模，注塑模的主流道往往设计成圆锥形，一般其锥角 α 为（ ）。

参考答案：B

- A、 $1^{\circ}\sim 3^{\circ}$ B、 $2^{\circ}\sim 5^{\circ}$ C、 $4^{\circ}\sim 8^{\circ}$ D、 $5^{\circ}\sim 6^{\circ}$

26. 下列产品的不良现象与产品设计无关的是（ ）。

参考答案：A

- A、烧胶 B、变形 C、缩水 D、流纹

27. 使用热流道技术的好处有（ ）。

参考答案：D

- A、原材料损耗减少 B、缩短了成型周期
C、热流道有利于压力传递 D、以上皆是

28. 某制品一型腔尺寸为 $50\pm 0.20\text{mm}$ ，收缩率为 1%，模具设计时，考虑拔模斜度和模具磨损，该成型尺寸设计较好的是（ ）。

参考答案：B

- A、大端 50.5mm. 小端 50.5mm B、大端 50.5mm. 小端 50.4mm
C、大端 50.7mm. 小端 50.4mm D、大端 50.7mm. 小端 50.5mm

29. 注射模模架中需要考虑的是（ ）。

参考答案：D

- A、模架的长宽高 B、模脚的高
C、B 板厚 D、以上皆是

30. 以下哪项不是三板模（小水口模）和二板模（大水口模）的区别（ ）。

参考答案：D

- A、浇口是否能自动脱落 B、流道凝料和制品是否从同一分型面取出
C、模板打开次数不同 D、模板数量不同

31. 模具设计中最不常使用的分流道断面形状是（ ）。

参考答案：C

- A、梯形 B、U 形
C、矩形 D、圆形

32. 一般地，抽芯滑块的动作来自（ ）。

参考答案：D

- A、液压系统 B、气压系统 C、开模动力 D、以上皆是

33. 模具定位圈和注塑机定位孔配合间隙可以选取（ ）。

参考答案：B

- A、单边 0.01mm B、单边 0.10mm
C、单边 1.00mm D、单边 10.0mm

34. 以下哪一个零件不属于成型零件（ ）。

参考答案：C

- A、凹模 B、凸模
C、主流道衬套 D、型芯

35. 一般地，模具设计和制造时，型芯尺寸先取（ ）值，型腔尺寸先取（ ）值，便于修模和防止模具自然磨损。

参考答案：B

- A、大.大 B、大.小 C、小.小 D、小.大

36. 如果塑料件侧凹深度为 3.0mm，那么抽芯距离应该设计为（ ）。

参考答案：C

- A、1.0mm B、3.0mm
C、6.0mm D、20mm

37. 在确定模具型腔数量时，以下哪种说法是正确的（ ）。

参考答案：D

- A、选用尽量少的型腔数量以保证制品质量

B、选用尽量多的型腔数量以保证经济效益

C、选用模具制造时尽量省时的型腔数量

D、要综合考虑多种因素

38. 浇注系统一般包括主流道. 分流道. 浇口和 () 四部分组成。

参考答案: B

A、唧咀 B、冷料穴

C、排气槽 D、溢料槽

39. 一般地, 以下哪种因素不会对塑料制品的飞边产生影响 () 。

参考答案: B

A、注塑压力 B、塑料收缩率

C、塑料粘度 D、保压压力

40. 在机床上用夹具装夹工件时, 夹具的主要功能是使工件 () 和 () 。

参考答案: C

A、旋转. 夹紧 B、定位. 切削

C、定位. 夹紧 D、旋转. 切削

41. 喷嘴的球面半径应比唧嘴球面半径小 () mm。

参考答案: B

A、0.5~1 B、1~2 C、2~3 D、3~4

42. 分型面的类型有 () 。

参考答案: D

A、平直分型面 B、曲面分型面 C、斜面分型面 D、以上全是

43. 对于有玻璃纤维填充的塑料尽量不采用 () 浇口。

参考答案: B

A、直接式 B、针点式 C、护耳式 D、边缘式

44. 一个成型周期内所需注塑的塑料熔体的量在注塑机额定注塑量的 () % 以内。

参考答案: C

A、40 B、60 C、80 D、100

45. 在下列模架中 () 型号模架有水口推板。

参考答案: A

A、FCI B、GCI C、EBI D、AI

46. 方铁高度的算法是（ ）。

参考答案：B

- A、产品高+AB 板的厚+安全量
- B、产品高+上下顶出板的厚+安全量
- C、产品高+底板的厚+ AB 板的厚
- D、产品高+底板的厚+安全量

47. 数控加工中，幅中心定位的操作步骤是：定位→幅中心→测定方向→快进量→（ ）→接触感知的反转量→导丝直径→ ENT 。

参考答案：A

- A、测定次数 B、校正
- C、测定速度 D、测定进给量

48. 压铸模中镶块的型腔表面粗糙度主应控制为（ ）。

参考答案：A

- A、小于 $0.4\mu\text{m}$ B、 $1.6\mu\text{m}$ 左右
- C、 $0.8\sim 1.6\mu\text{m}$ D、大于 $1.6\mu\text{m}$

49. R 在 G02.G03 中代表着圆弧半径，在固定循环中代表着（ ）。

参考答案：B

- A、中心位置 B、平面位置 C、起点位置 D、圆弧半径

50. 弯曲. 冲孔. 切断这些基本工序组合成的级进模，其工序排样的顺序可以是（ ）。

参考答案：D

- A、弯曲→冲孔→切断 B、弯曲→切断→冲孔
- C、切断→冲孔→弯曲 D、冲孔→切断→弯曲

51. 排样时，级进模中轮廓周边较大的冲裁工序尽量安排在（ ）。

参考答案：D

- A、最后工位 B、靠前工位 C、靠后工位 D、中间工位

52. 在编程中可用 R 来表示圆弧，还可用（ ）来运行圆弧。

参考答案：D

- A、S , T B、H , I , K

C、J , K , L D、 I , J , K

53. 在一般情况下，连续模中凹模落料孔尺寸比型孔尺寸大（ ）即可。

参考答案：C

A、 $2mr_n$ B、 $1\sim 2mm$ C、 $0.5r_{nm}$ D、 $1mm$

54. 电火花线切割加工过程必须在（ ）中进行。

参考答案：A

A、工作液 B、水
C、煤油 D、切削液

55. CIMS 即（ ）是一种先进的制造技术。

参考答案：A

A、计算机集成制造系统 B、计算机模拟系统
C、计算机仿形制造系统 D、数控系统

56. 用投影仪测量零件是（ ）测量。

参考答案：B

A、接触式 B、非接触式 C、相对测量 D、光敏式

57. 加工中心的核心是（ ）装置。

参考答案：C

A、NC B、DNC
C、CNC D、DAC

58. 级进模中浮顶装置的作用是将工序件连同条料顶起至（ ）端面以上。

参考答案：D

A、条料 B、工序件 C、顶块 D、凹模

59. G54~G59 坐标设置方式是把一个工件零点所对应的（ ）坐标值设置在 WORK ZERO OFFSET 中。

参考答案：C

A、工件 B、电极 C、机械 D、毛坯

60. 冲压时落料拉深复合模的拉深凸模应（ ）。

参考答案：B

A、高于落料凹模 B、低于落料凹模
C、与落料凹模持平 D、不确定

61. 当要求塑件外侧表面不允许有浇口痕迹时, 设计模具的浇口类型时则可选择 () 浇口形式。

参考答案: B

A、点浇口 B、内潜伏式浇口 C、侧浇口 D、边缘浇口

62. 测长仪是属于 () 的量仪。

参考答案: C

A、相对测量 B、绝对测量
C、相对和绝对测量 D、万能测量

63. 精冲模落料时 () 。

参考答案: C

A、凹模刃口取 $2^{\circ} \sim 3^{\circ}$ B、凸模刃口须锋利
C、凸模取圆角刃口 D、凸、凹模应取圆角刃口

64. 为了避免压力机精度误差对模具的影响, 硬质合金冲模应选用 () 结构。

参考答案: A

A、浮动式模柄 B、压入式模柄
C、旋入式模柄 D、凸缘式模柄

65. 冲模硬质合金镶块常用的固定方法有 () , 压配合固定和浇注固定。

参考答案: D

A、螺钉固定 B、定位销固定
C、铆接法固定 D、机械夹固

66. 淬火型钢的淬透性不仅与钢材本身的性能有关, 还取决于 () 。

参考答案: A

A、淬火冷却速度 B、耐热性
C、工件的加工精度 D、工件的尺寸形状

67. 精冲是以 () 形式实现材料的分离。

参考答案: A

A、塑性变形 B、拉深变形 C、断裂变形 D、剪切变形

68. 塑模的失效形式通常表现为塑性变形、表面磨损、热疲劳、() 等形式。

参考答案: C

A、推杆起毛 B、制品有飞边 C、断裂 D、型芯弯斜

69. 为了避免压力机精度误差对模具的影响，硬质合金冲模应选用（ ）。

参考答案：C

- A、四导柱导向结构 B、滚动导柱导套装置
C、浮动模柄结构 D、复式导向装置

70. 下列材料在改善其切削性能时，要进行退火处理的是：（ ）。

参考答案：C

- A、Q235 B、20
C、T7 D、45

71. 数控加工中进、退刀运动形式为圆弧及（ ）。

参考答案：A

- A、直线 B、平面 C、曲线 D、折线

72. 电火花加工模具型腔时常用的电极材料是：（ ）。

参考答案：D

- A、Fe B、钢 C、钨 D、Cu

73. 快走丝线切割加工冲压模的凹模时常用的电极材料是：（ ）。

参考答案：C

- A、铝 B、铜 C、钨 D、镁

74. 模具制造中应用最广的特种加工是：（ ）。

参考答案：B

- A、超声加工 B、电火花线切割 C、电火花加工 D、冷挤压

75. 压铸件因工艺要求而留有的加工余量一般控制在（ ）以内。

参考答案：B

- A、0.5mm B、1mm
C、2mm D、3mm

76. 在设计抽芯机构时，要求在合模时必须有（ ）对滑块起锁紧作用。

参考答案：B

- A、挡块 B、楔紧块 C、限位块 D、斜导柱

77. 冲模 CAD / CAM 软件的基本模块有（ ）。

参考答案：C

- A、图形模块、分析模块、工艺分析计算模块

B、图形模块.分析模块.数据库和图形处理模块

C、专用图形处理模块.分析模块.数据库和图形处理模块.工艺分析计算模块系统总控模块

D、计算模块.系统总控模块

78. 压铸模排气系统的设计中，分型面上排气槽的宽度一般为（ ）。

参考答案：C

- A、 2~10mm B、 5 ~ 20mm
C、 5~25mm D、 10 ~ 30mm

79. CAD /C AM 中常用的几何模型有（ ）。面模型.实体模型。

参考答案：C

- A、二维模型 B、三维模型 C、线框模型 D、面模型

80. 删除光标左边字符使用（ ）键。

参考答案：C

- A、 Enter B、 Capslock
C、 Backspacp D、 Delete

81. 键盘上大小写转换的功能键是（ ）。参

考答案：A

- A、 CapsLock B、 NumLock
C、 Shift D、 Insert

82. 使用（ ）键，可进行中/英文输入切。

参考答案：A

- A、 Clrt +空格 B、 Alt +Tab
C、 Ctrl+ Esc D、 Shift +空格

83. 删除文件时，如要求彻底删除，应同时按下（ ）键。

参考答案：C

- A、 Alt B、 Ctl C、 Shift D、 Esc

84. 计算机中最基本的存储单位是（ ）。

参考答案：B

- A、二进制字符 B、字节 C、字 D、字母

85. 扩展名为.doc 是指（ ）类型。

参考答案: B

A、纯文本文件 B、Word 文件 C、图形文件 D、程序文件

86. A () manufacturing system is designed for the production of one product only.

参考答案: B

A、unfixed B、dedicated C、general D、fixed

87. It has been Predicted that the use of FMS will () .

参考答案: D

A、reduce
B、increase slowly
C、distinguish
D、boom

88. Flexible manufacturing systems first appeared in 1967 in () .

参考答案: C

A、china B、HongKong
C、the US.A D、the U.K.

89. GCr15 钢的平均含铬量为 () % .

参考答案: B

A、0.15 B、1.5 C、15 D、0.015

90. 40MnVB 中硼元素的主要作用是 () .

参考答案: B

A、强化铁素体 B、提高淬透性
C、细化晶粒 D、增强耐磨性

91. 安装模具时必须将压力机的电器开关调到 () .

参考答案: A

A、手动位置 B、自动位置
C、半自动位置 D、关机状态

92. 从冲模内取出卡入的制件或废料时, 要 () .

参考答案: C

A、用手取 B、将模具拆开 C、用工具取 D、以上均可

93. 设备的一、二级保养，应以（ ）为主。

参考答案：B

A、维修工人 B、操作工人 C、质检员 D、管理人员

94. 塑料模试模调试或批量生产要停机时，应使模具处于（ ）状态。

参考答案：A

A、部分导柱留在导套内的开启 B、关闭

C、最大开模 D、任意

95. 电线或电气设备失火时，必须首先（ ）。

参考答案：B

A、报警 B、切断电源

C、离开事故现场 D、救火

96. 电路中，工作电压相同的设备都是（ ）。

参考答案：B

A、串联 B、并联 C、混联 D、以上均可

97. 聚酰胺 PA-66 为结晶性塑料，有明显的熔点，其熔点通常在（ ）°C。

参考答案：B

A、230~240 B、250~260 C、260~280 D、270~290

98. 跳步模所用条料在宽度方向的搭边值与一般冲裁模相比应（ ）。

参考答案：B

A、小一些 B、大一些

C、小 0.5mm 左右 D、无差别

99. 数控加工中后置处理是通过（ ）对刀位源进行处理而完成的。

参考答案：B

A、人工交互 B、机床定义文件

C、临时调整 D、刀具调整

100. 影响塑件尺寸精度的主要原因是（ ）的波动和塑模的制造误差。

参考答案：C

A、塑料收缩率 B、模具温度 C、注射压力 D、流动性

101. CAD/CAM/CAE 中 CAE 是指：（ ）。

参考答案：B

- A、计算机辅助制造 B、计算机辅助分析
C、计算机辅助设计 D、计算机辅助计算

102. 压铸模的基本结构与（ ）相似。

参考答案：A

- A、注射模 B、压缩模 C、挤出模 D、冲模

103. 若浇口套内主流道小端口径为 6mm，则注射机的喷嘴口径是：（ ）。

参考答案：A

- A、5mm B、4mm C、3mm D、2mm

104. 一般级进模中异形凹模的型面通常采用（ ）。

参考答案：B

- A、铣削 B、线切割 C、电火花 D、磨削

105. 塑料的分型面、型腔和型芯的镶件、顶杆与型芯以及抽芯机构间的配合间隙允许的最大值通常是由所用塑料的（ ）决定的。

参考答案：B

- A、粘度 B、溢料值 C、温度 D、流动性

106. 为了便于凝料顺利脱模，注射模的主流道往往设计成圆锥形，其锥角一般为（ ）。

参考答案：A

- A、 $2^{\circ} \sim 5^{\circ}$ B、 $1^{\circ} \sim 3^{\circ}$ C、 $4^{\circ} \sim 8^{\circ}$ D、 10°

107. 顶杆与顶杆之间的间隙配合一般选用 H8/s8，配合部位的表面粗糙度应为（ ）。

参考答案：A

- A、 $0.63 \sim 1.25 \mu\text{m}$ B、小于 $1.6 \mu\text{m}$
C、 $1.25 \sim 3.2 \mu\text{m}$ D、小于 $0.08 \mu\text{m}$

108. 10、15、20、25 等低碳结构钢的加工性能较好，但用做成型零部件或导柱、导套时，需要进行（ ）处理。

参考答案：A

- A、渗碳 B、调质 C、淬火 D、回火

109 冲裁时工件上有较长的拉断毛刺是因为冲裁模（ ）。

参考答案：A

- A、凸、凹模间隙太大 B、凸、凹模间隙太小
C、凸、凹模裂纹 D、凸、凹模崩刃

110. 堆焊后立即用锤子敲击焊缝，目的是为了（ ）。

参考答案：C

- A、消除残余压应力 B、检验焊接裂纹
C、消除残余拉应力 D、除去焊接残渣

111. 在模具零件中，简易模具冲裁凹模一般选用（ ）。

参考答案：B

- A、W18Gr4V B、T10 C、Gr12 D、S136

112. 用风动砂轮修磨刃口时，要求速度慢、压力轻，是为了避免（ ）。

参考答案：C

- A、刃口修磨过头 B、刃口部位发生裂纹
C、刃口部位发生退火 D、刃口与砂轮撞磕

113. 铰孔的余量一般取（ ）。

参考答案：A

- A、0.1~0.3 B、0.3~0.5
C、0.01~0.05 D、0.1~0.5

114. 用三坐标测量仪可以测量（ ）等参数。

参考答案：C

- A、位置度、直线度、齿轮的径 B、圆度、直线度、齿轮的径
C、圆度、位置度、直线度 D、外形

115. 若连续模中先冲出的孔不适合作为后续工位的定位孔，则应冲出辅助定位（ ）。

参考答案：A

- A、工艺孔 B、导正孔 C、定位孔 D、导料孔

116. 在斜导柱抽芯机构中，锁紧块的楔角必须比斜导柱斜角大（ ）。

参考答案：C

- A、 $1^{\circ} \sim 1.5^{\circ}$ B、 $0.5^{\circ} \sim 1^{\circ}$ C、 $2^{\circ} \sim 3^{\circ}$
D、 $4^{\circ} \sim 6^{\circ}$

117. 创建操作的目的是存储 CAM 的信息和 ()。

参考答案: D

- A、定义加工坐标 B、工艺方案的分析
C、定义坐标平面 D、生成刀路

118. 在模具制造中主要用于计算机辅助制造的软件是: ()。

参考答案: A

- A、MASTERCAM B、UG
C、AUTOCAD D、PRO/E

119. 在模具材料中, 下列材料可以通过气割进行下料的是: ()。

参考答案: D

- A、5GrMnMo B、T7 C、Gr12 D、45

120. 装配时, 用来确定零件在模具中位置所使用的基准为 ()。

参考答案: C

- A、测量基准 B、定位基准
C、装配基准 D、加工基准

121. 塑料模在最后研磨、抛光型腔内侧表面时, 研磨抛光的纹路应与脱模方向 ()。

参考答案: B

- A、成一定角度 B、平行
C、垂直 D、没有特殊要求

122. 级进冲裁模所用条料在宽度方向的搭边值与一般冲裁模相比应 ()。参

考答案: B

- A、无差别 B、大一些
C、小一些 D、小 0.5mm 左右

123. PE、PP、PS 可归于 ()。

参考答案: B

- A、工程塑料 B、热塑性塑料
C、热固性塑料 D、功能塑料

124. 若塑件用点浇口进料, 可选择 () 注射成型模成型。

参考答案: C

- A、二板式 B、活动镶件式
C、三板式 D、二次顶出式

125. 模具的闭合高度是指：（ ）。

参考答案：D

- A、压力机的闭合高度
B、模具在最低工作位置时，模具凸、凹间的距离
C、模具在最低工作位置时，模具的上、下模座之间的距离
D、模具在最低工作位置时，上模座的上平面与下模座的下平面之间的距离

126. 投影仪测量是：（ ）的测量。

参考答案：A

- A、非接触性 B、接触性
C、局部接触性 D、非接触性或接触性

127. 注射模上设计冷料穴的目的是：（ ）。

参考答案：A

- A、储存塑料熔体的前锋冷料 B、使塑料熔体塑化均匀
C、保证制品的精度 D、保证熔料的流动性

128. 自准直仪中，像的偏移量由反射镜的转角决定，与反射镜到物镜的（ ）。

参考答案：B

- A、距离有关 B、距离无关
C、转角无关 D、都无关

129. 冲模安装时，调整压力机滑块至下止点时，其底平面与工作台面之间距离（ ）冲模的闭合高度。

参考答案：D

- A、小于 B、等于
C、无法确定 D、大于

130. 拉深时，一般（ ）不用进行润滑。

参考答案：C

- A、坯料 B、凹模 C、凸模 D、压力圈

131. 外设是通过机箱后面的（ ）与主机相连的。

参考答案：A

A、接口 B、螺丝 C、开关 D、指示灯

132. Internet 起源于 () 。

参考答案: A

A、美国 B、英国 C、德国 D、中国

133. 局域网中的计算机为了相互通信, 必须安装 () 。

参考答案: B

A、调制解调器 B、网卡

C、声卡 D、电视卡

134. Internet 是全球最大的计算机网络为了相互通信, 必须安装 () 。

参考答案: A

A、TCP/IP B、IPX/SPX

C、AppleTalk D、NetBIOS

135. 个人用户上网需要有计算机、电话线、用户帐号和密码, 以及 () 。

参考答案: A

A、调制解调器 B、录像机

C、投影仪 D、交换机

136. Outlook Express 软件用于 () 。

参考答案: C

A、字处理 B、图像处理

C、交换电子邮件 D、统计报表应用

137. AI means () 。

参考答案: A

A、artificial intelligence B、artificial insemination

C、airborne intercept D、automated increasing .

138. Which of the followings is not one component of mechatronics .

() 。

参考答案: C

A、mechanics B、electronics

C、IT D、aerocraft

139. () , mechatronics is a truly multi-disciplinary approach to

engineering 。

参考答案： C

- A、 Respectively. B、 It' s hard to believe
C、 In other words D、 In my opinion

140. 渗碳体的含碳量为（ ）。

参考答案： C

- A、 0.77 B、 2.11
C、 6.69 D、 0.77~2.11

141. 在下列牌号中属于工具钢的有（ ）。

参考答案： C

- A、 20 B、 65Mn C、 T10A D、 45

142. 人体的安全电压值是（ ）伏特。

参考答案： D

- A、 220 B、 21 C、 380 D、 36

143. 选用注射机时必须保证锁模力（ ）型腔压力产生的开模力。

参考答案： A

- A、 大于 B、 小于 C、 等于 D、 以上均可

144. 在更换模具、调节压力机装模高度时，必须相应地调节挡头螺钉的位置，此时，应使滑块处于（ ）。

参考答案： C

- A、 下止点 B、 上止点
C、 任意位置 D、 中间位置

145. 以下卧式注射机操作中（ ）项操作无误。

参考答案： D

- A、 用手触摸热电部分以判断工作正常；
B、 从后安全门取出成品或维修模具以保证操作安全；
C、 操作时后安全门可以打开；
D、 操作时不要乱动各行程开关和安全开关；

146. 爬行是液压设备中常见的不正常运动状态，其现象显著时为大距离跳动，一般发生在（ ）情况。

参考答案： A

- A、低速相对运动
- B、高速相对运动
- C、高负荷工作状态
- D、低负荷工作状态

147. 在弯曲材料时，为了防止弯裂，设计凸模时要使其圆角半径()。

参考答案： A

- A、等于材料的最小弯曲半径
- B、为材料的最小弯曲半径的二分之一
- C、大于材料的最小弯曲半径两倍
- D、大于或小于最小弯曲半径均可

148. 翻边模进行内孔翻边试冲时，出现翻边不齐. 孔端不平的原因之一是()。

参考答案： C

- A、坯料太硬
- B、翻边高度太高
- C、凸模与凹模之间的间隙不均
- D、坯料太软

149. 切纸法是一种检查凸模与凹模间隙的方法，一般用于凸模现凹模间的单边间隙小于()mm 的冲模。

参考答案： C

- A、0.05
- B、0.5
- C、0.1
- D、1.5

150. 冲裁模试冲时凹模被胀裂的原因是()。

参考答案： D

- A、冲裁间隙太小
- B、凹模孔有正锥现象
- C、冲裁间隙不均匀
- D、凹模孔有倒锥现象

151. 为保证制件和废料能顺利地卸下和顶出，冲裁模的卸料装置和顶料装置的装配应()。

参考答案： D

- A、牢固
- B、正确而牢固
- C、绝对地精密
- D、正确而灵活

152. 弯曲模对材料进行弯曲时常出现()现象。

参考答案： D

- A、尺寸变小
- B、厚度增大
- C、内层弯裂
- D、外层弯裂

153. 装配精度完全依赖于零件加工精度的装配方法，称为（ ）。

参考答案：A

- A、完全互换法 B、修配法
C、选配法 D、不完全互换法

154. 根据装配精度合理分配各组成环公差过程称为（ ）。

参考答案：C

- A、装配方法 B、检验方法 C、解尺寸链 D、分配法

155. 研具材料比被研磨的工件（ ）。

参考答案：B

- A、硬 B、软
C、软硬均可 D、可能软可能硬

156. 分度头的规格是以主轴中心线至（ ）表示。

参考答案：C

- A、顶面距离 B、左边宽度 C、底面高度 D、右边宽度

157. 小型 v 型铁一般用中碳钢经（ ）加工后淬火磨削而成。

参考答案：A

- A、刨削 B、车削 C、铣削 D、钻削

158. 电火花穿孔加工中由于放电间隙存在，工具电极的尺寸应（ ）被加工孔尺寸。

参考答案：C

- A、大于 B、等于 C、小于 D、不等于

159. 磨料的粗细用粒度表示，颗粒尺寸很小的磨粒或微粉状一般用（ ）测量。

参考答案：D

- A、千分尺测 B、筛网分
C、测微仪 D、显微镜

160. 精加工的尺寸精度和表面粗糙度最高的加工方法是（ ）。参考答案：A

- A、电火花加工 B、激光加工 C、超声加工 D、电解加工

161. 由测量力大小引起的测量误差叫（ ）。

参考答案：B

A、系统误差 B、随机误差 C、粗大误差 D、测量误差

162. 选择量具和量仪应适应夹具装配和测量场所的（ ）。

参考答案：A

A、技术指标 B、环境条件 C、客观条件 D、具体要求

163. 螺纹校对量规有（ ）。

参考答案：B

A、螺纹校对塞规 B、螺纹校对环规
C、螺纹校对塞规和环规 D、螺纹沉没极限卡规

164. 一般选用装配尺寸链的公共环作（ ）。

参考答案：D

A、组成环 B、减环
C、封闭环 D、补偿环

165. 尺寸链按应用场合划分为装配尺寸链和（ ）。

参考答案：A

A、工艺尺寸链 B、长度尺寸链
C、直线尺寸链 D、组合式尺寸链

166. 工艺尺寸链的封闭环是（ ）。

参考答案：D

A、精度要求最高的环 B、经过加工直接保证的尺寸
C、尺寸最小的环 D、经过加工后间接得到的尺寸

167. 封闭环在尺寸链中有（ ）个。

参考答案：A

A、1 B、2 C、3 D、4

168. 用完全互换法解尺寸链时，为了满足装配精度要求，应在各组成环中保留一个组成环，其极限尺寸由封闭环极限尺寸方程式确定，此环称为（ ）。

参考答案：B

A、开环 B、协调环
C、增环 D、减环

169. 零件在机械加工过程中，把工件有关的工艺尺寸彼此按顺序连接起来，构成一个封闭图，称为（ ）。

参考答案：C

- A、组成环 B、开放环
C、工艺尺寸链 D、装配尺寸链

170. 长 v 形块能限制工件的（ ）自由度。

参考答案：C

- A、两个移动及两个转动 B、一个移动及两个转动
C、两个移动及一个转动 D、一个移动及一个转动

171. 工件以外圆柱面在 v 形块上定位，当工件定位基准中心线处在 v 形块对称面上时，定位基准在水平方向的位置误差（ ）。

参考答案：A

- A、为零 B、很小 C、很大 D、不确定

172. 一般情况下，用精基准平面定位时，平面度误差引起的基准位移误差（ ）。

参考答案：B

- A、为零 B、很小 C、很大 D、不确定

173. 加工中实际所限制的自由度数少于工件应限制的自由度数，称为（ ）。

参考答案：B

- A、重复定位 B、欠定位
C、不完全定位 D、完全定位

174. 钻孔时，当孔呈多角形时，产生的主要原因可能是钻头（ ）。

参考答案：B

- A、前角太大 B、后角太大 C、前角太小 D、后角太小

175. 在工件上钻小孔时钻头工作部分折断，可能因（ ）。

参考答案：B

- A、转速较低 B、进给量较大 C、进给量过小 D、孔较浅造成的

176. 粗齿锉刀的加工精度在（ ）二范围。

参考答案：C

- A、0.01~0.05 B、0.05~0.2
C、0.2~0.5 D、0.005~0.01

177. 合理选择切削液，可减小塑性变形和刀具与工件间摩擦，使切削力

()。

参考答案: A

- A、减小 B、增大
C、不变 D、增大或减小

178. 在孔快要钻穿时, 必须减少(), 钻头才不易损坏。

参考答案: A

- A、进给量 B、吃刀深度 C、切削速度 D、润滑油

179. 在攻丝中, 若工件材料为()时底孔直径等于螺纹小径。

参考答案: A

- A、青铜 B、低碳钢
C、铝板 D、合金钢

180. 麻花钻将棱边转角处副后刀面磨出副后角主要用于()。

参考答案: A

- A、铸铁 B、碳钢
C、合金钢 D、铜

181. 修磨标准麻花钻外缘处的前刀面, 其作用是()。

参考答案: A

- A、减小前角 B、减小楔角
C、减小主后角 D、减小顶角

182. 标准麻花钻修磨分屑槽时, 是在()上磨出分屑槽的。

参考答案: B

- A、前刀面 B、后刀面 C、副后刀面 D、基面

183. 在研磨中起调和磨料, 冷却和润滑作用的是。()

参考答案: A

- A、研磨液 B、研磨剂 C、磨料 D、工件

184. 粗刮平面至每 25Inlux25Inlu 的面积上有研点时, 才可进入细刮。()

参考答案: B

- A、12~20 B、4~6
C、2~3 D、20 以上

185. 表面粗糙度的钡 1 量方法, 除目测感觉法和粗糙度样板比较法外, 还有光

切法，干涉法和三种。()

参考答案: B

A、投影法 B、针描法 C、测绘法 D、照相机

186. 螺纹上端工作塞规用于检验牙数大于 4 牙的内螺纹其旋合量不能多于。

()

参考答案: D

A、 3 牙 B、 4 牙 C、 1 牙 D、 2 牙

187. 主应力状态中, (), 则金属的塑性越好。

参考答案: A

A、压应力的成份越多, 数值越大 B、拉应力的成份越多, 数值越大。

C、压应力的成份越小, 数值越大 D、压应力的成份越多, 数值越小

188. 当坯料三向受拉, 且 $\sigma_1 > \sigma_2 > \sigma_3 > 0$ 时, 在最大拉应力 σ_1 方向上的变形一定是 ()。

参考答案: B

A、伸长变形 B、压缩变形

C、拉伸变形 D、断裂变形

189. 冲裁变形过程中的塑性变形阶段形成了 ()。

参考答案: A

A、光亮带 B、毛刺

C、断裂带 D、变形带

190. 模具的合理间隙是靠 () 刃口尺寸及公差来实现。

参考答案: C

A、凸模 B、凹模

C、凸模和凹模 D、凸凹模

191. 落料时, 其刃口尺寸计算原则是先确定 ()。

参考答案: A

A、凹模刃口尺寸 B、凸模刃口尺寸 C、凸、凹模尺寸公差

192. 当冲裁间隙较大时, 冲裁后因材料弹性回复, 使冲孔件尺寸 () 凸模尺寸, 落料件尺寸 () 凹模尺寸。

参考答案: A

- A、大于，小于 B、大于，大于
C、小于，小于 D、小于，等于

193. 对 T 形件，为提高材料的利用率，应采用（ ）。

参考答案：C

- A、多排 B、直对排 C、斜对排

194. 冲裁多孔冲件时，为了降低冲裁力，应采用（ ）的方法来实现小设备冲裁大冲件。

参考答案：A

- A、阶梯凸模冲裁 B、斜刃冲裁
C、加热冲裁 D、多次冲裁

195. 斜刃冲裁比平刃冲裁有（ ）的优点。

参考答案：A

- A、模具制造简单 B、冲件外形复杂
C、冲裁力小 D、冲裁力均衡

196. 为使冲裁过程的顺利进行，将梗塞在凹模内的冲件或废料顺冲裁方向从凹模孔中推出，所需要的力称为（ ）。

参考答案：A

- A、推料力 B、卸料力 C、顶件力 D、顶出力

197. 模具的压力中心就是冲压力（ ）的作用点。

参考答案：C

- A、最大分力 B、最小分力 C、合力

198. 冲制一工件，冲裁力为 F，采用刚性卸料. 下出件方式，则总压力为（ ）。

参考答案：B

- A、冲裁力+退料力 B、冲裁力+推料力
C、冲裁力+卸料力+推料力 D、冲裁力+卸料力

199. 如果模具的压力中心不通过滑块的中心线，则冲压时滑块会承受偏心载荷，导致导轨和模具导向部分零件（ ）。

参考答案：B

- A、正常磨损 B、非正常磨损
C、初期磨损 D、中期磨损

200. 冲裁件外形和内形有较高的位置精度要求, 宜采用 ()。

参考答案: C

A、导板模 B、级进模 C、复合模 D、连续模

201. 用于高速压力机上的模具是 ()。

参考答案: B

A、导板模 B、级进模 C、复合模 D、连续模

202. 用于高速压力机的冲压材料是 ()。

参考答案: C

A、板料 B、条料

C、卷料 D、块料

203. 对步距要求高的级进模, 采用 () 的定位方法。

参考答案: B

A、固定挡料销 B、侧刃+导正销

C、固定挡料销+始用挡料销 D、固定挡料销+导正销

204. 材料厚度较薄, 则条料定位应该采用 ()。

参考答案: C

A、固定挡料销+导正销 B、活动挡料销

C、侧刃 D、导正销

205. 导板模中, 要保证凸、凹模正确配合, 主要靠 () 导向。

参考答案: B

A、导筒 B、导板 C、导柱、导套 D、导销

206. 在导柱式单工序冲裁模中, 导柱与导套的配合采用 ()。

参考答案: C

A、H7/m6 B、H7/r6 C、H7/h6 D、H7/f6

207. 由于级进模的生产效率高, 便于操作, 但轮廓尺寸大, 制造复杂, 成本高, 所以一般适用于 () 冲压件的生产。

参考答案: A

A、大批量、小型 B、小批量、中型

C、小批量、大型 D、大批量、大型

208. 推板或顶板与凹模呈间隙配合, 其外形尺寸一般按公差与配合国家标准

() 制造。

参考答案: C

A、H8 B、m6 C、h8 D、M

209. 侧刃与导正销共同使用时, 侧刃的长度应()步距。

参考答案: C

A、 \geq B、 \leq C、 $>$ D、 $<$

210. 对于冲制小孔的凸模, 应考虑其()。

参考答案: A

A、导向装置 B、修磨方便 C、连接强度

211. 精度高. 形状复杂的冲件一般采用()凹模形式。

参考答案: A

A、直筒式刃口 B、锥筒式刃口 C、斜刃口

212. 为了保证凹模的壁厚强度, 条料定位宜采用()。

参考答案: A

A、活动挡料销 B、始用挡料销 C、固定挡料销

213. 弹性卸料装置除起卸料作用外, 还有()的作用。

参考答案: C

A、卸料力大 B、平直度低 C、压料作用

214. 压入式模柄与上模座呈()的配合, 并加销钉以防转动。

参考答案: A

A、H7/m6 B、M7/m6 C、H7/h6

215. 中. 小型模具的上模是通过()固定在压力机滑块上的。

参考答案: B

A、导板 B、模柄 C、上模座 D、螺丝

216. 大型模具或上模座中开有推板孔的中. 小型模具应选用()模柄。

参考答案: B

A、旋入式 B、带凸缘式 C、压入式

217. 旋入式模柄是通过()与上模座连接。

参考答案: B

A、过渡配合 B、螺纹 C、螺钉

218. 小凸模冲孔的导板模中, 凸模与固定板呈()配合。

参考答案: A

A、间隙 B、过渡 C、过盈

219. 对角导柱模架上. 下模座, 其工作平面的横向尺寸一般大纵向尺寸常用于()。

参考答案: A

A、横向送料的级进模
B、纵向送料的单工序模或复合模
C、纵向送料的级进模
D、横向送料的单工序模或复合模

220. 能进行三个方向送料, 操作方便的模架结构是()。

参考答案: B

A、对角导柱模架 B、后侧导柱模架 C、中间导柱模架

221. 为了保证条料定位精度, 使用侧刃定距的级进模可采用()。

参考答案: B

A、长方形侧刃 B、成形侧刃 C、尖角侧刃

222. 中间导柱模架, 只能纵向送料, 一般用于()。

参考答案: B

A、级进模 B、单工序模或复合模 C、纵 D、横

223. 四角导柱模架常用于()。

参考答案: A

A、自动模 B、手工送料模 C、横向送料手动模

224. 凸模与凸模固定板之间采用()配合, 装配后将凸模端面与固定板一起磨平。

参考答案: A

A、H7/h6 B、H7/r6 C、H7/m6

225. 冲裁大小不同. 相距较近的孔时, 为了减少孔的变形, 应先冲()的孔。

参考答案: A

A、大和一般精度 B、小和精度高
C、大和精度高 D、小和一般精度

226. 整修的特点是（ ）。

参考答案：A

- A、类似切削加工 B、冲压定位方便
C、对材料塑性要求较高 D、对材料塑性要求较低

227. 以下冷冲压加工不属于成形工序的是（ ）。

参考答案：A

- A、切口 B、压印 C、胀形 D、拉深

228. 机械压力机的型号是“JB23-25”，请问该压力机的公称压力是（ ）。

参考答案：D

- A、23 KN B、230 KN C、25 N D、250 KN

229. 在冷冲压设备参数中，代表冲床的生产效率的是（ ）。

参考答案：B

- A、公称压力 B、滑块每分钟行程次数
C、压力机闭合高度 D、压力机装模高度

230. 在冷冲压模具的分类中，只有一个工位，在压力机的一次行程中能完成两道或两道以上的冲压工艺是（ ）。

参考答案：A

- A、单工序模具 B、复合模具 C、级进模具 D、连续模具

231. 在冲压过程中，冲模中被制件或废料所包容的工作零件（ ）。

参考答案：A

- A、凸模 B、凹模
C、凸凹模 D、推板

232. 以下不属于冲裁工序的是（ ）。

参考答案：D

- A、切口 B、落料 C、冲孔 D、拉深

233. 冲裁断面质量最好的特征区域是（ ）。

参考答案：B

- A、圆角带 B、光亮带 C、断裂带 D、毛刺

234. 以下公式中，哪个是表示冲裁力的计算公式（ ）。

参考答案：D

A、 $F_x=K_xF$ B、 $F_t=K_tF_n$ C、 $F_d=K_dF$ D、 $F=KLt \tau$

235. 设计落料模时，先确定的是模具哪一部分的尺寸（ ）。

参考答案：B

A、凸模刃口 B、凹模刃口 C、凸模长度 D、凹模长度

236. 设计冲孔模时，凸模基本尺寸则取接近或等于工件孔的（ ）尺寸。参

考答案：B

A、基本尺寸 B、最大极限尺寸 C、最小极限尺寸 D、任意

237. 确定大圆角（ $r \geq 0.5t$ ）弯曲件毛坯长度的计算原则是（ ）。

参考答案：C

A、面积相等原则 B、体积不变原则

C、中性层长度不变原则 D、质量相等原则

238. 在校正弯曲力的计算过程中， $F_j=Aq$ 的 A 表示什么意思（ ）。

参考答案：C

A、工件内表面积 B、工件外表面积

C、被校正部分投影面积 D、弯曲件长度

239. 以下因素，不会导致弯曲件回弹严重的是（ ）。

参考答案：B

A、材料屈服点升高 B、凸、凹模间隙减少

C、相对弯曲半径增大 D、弯曲角数减少

240. 凸、凹模工作部分的径向尺寸中，应该先计算模具哪个部分，以及相应的公式是（ ）。

参考答案：C

A、凹模尺寸 $L_a=(L-0.5\Delta)+\delta a$

B、凸模尺寸 $L_t=(L+0.5\Delta)-\delta a$

C、凹模尺寸 $L_a=(L-0.75\Delta)+\delta a$

D、凸模尺寸 $L_t=(L+0.75\Delta)-\delta a$

241. 凸模圆角半径的大小直接影响弯曲件的哪个尺寸。（ ）

参考答案：A

A、弯曲半径 B、弯曲角度

C、弯曲高度 D、弯曲件表面质量

242. 用复合模冲制底部孔较大的拉深件时, 其工作顺序是 ()。

参考答案: D

- A、冲孔—落料—拉深 B、落料—冲孔—拉深
C、拉深—冲孔—落料 D、落料—拉深—冲孔

243. 模具在试模过程中如发现产品粘在前模(定模)上, 在抛光方面是用 () 处理。

参考答案: A

- A、前模比后模要精细 B、前模比后模要粗糙
C、前后模都是同样的光洁度 D、

244. 为了防止推杆变形、卡死或断裂, 推杆和推管推出机构中需设置 () 机械。

参考答案: A

- A、导向机构 B、复位机构
C、锁紧机构 D、定位机构

245. 精密模具的镜面加工的顺序是 ()。

参考答案: A

- A、油石. 砂纸. 钻石膏 B、砂纸. 油石. 钻石膏;
C、砂纸. 钻石膏. 油石 D、钻石膏. 砂纸. 油石。

246. 当冲裁模的刃口不锋利时则冲裁件可能产生 () 现象。

参考答案: C

- A、工件不平 B、位置不正
C、毛刺 D、棱边圆滑

247. 在安装模具时应使冲床滑块处于 () 位置。

参考答案: C

- A、上死点 B、行程中点
C、下死点 D、上死点或下死点

248. 调整凸、凹模的配合间隙常采用 ()。

参考答案: D

- A、修配法 B、选配法
C、镀铜法 D、垫片法

249. 冲裁模的凹模硬度一般（ ）。

参考答案：A

- A、高于凸模 B、低于凸模
C、等于凸模 D、与凸模硬度无直接关系

250. 塑件最小脱模斜度与塑料性能、收缩率大小、塑件的（ ）等因素有关。

参考答案：B

- A、分型面 B、外形尺寸 C、尺寸精度 D、表面粗糙度

251. 在设计注塑模各成型零件公称尺寸和公差时，除了附加收缩量外，设计者还必须给出（ ）

参考答案：C

- A、材料热处理硬度 B、表面粗糙度
C、脱模斜度 D、塑件的尺寸

252. 以下哪种因素对塑料制品的烧焦影响最大（ ）。

参考答案：B

- A、注塑压力 B、注塑温度 C、注塑速度 D、模具温度

253. 影响塑件尺寸精度的主要因素是（ ）的波动和塑料模的制造误差。

参考答案：A

- A、塑料收缩率 B、模具温度
C、注射压力 D、制品的形状

254. 压边圈能预防板料在冲压过程中产生（ ）现象。

参考答案：A

- A、起皱 B、变形 C、振动 D、松动

255. 安装冲模时，压力机滑块在下死点时，其底平面与工作台面之间的距离应（ ）冲模的闭合高度。

参考答案：C

- A、小于 B、等于 C、大于 D、无所谓

256. 冲裁模用透光法调整间隙一般用于（ ）。

参考答案：C

- A、大型模具 B、大间隙模具
C、间隙较小的小型模具 D、所有模具都实用

257. 高速走丝电火花线切割机床的的数控系统大多采用()。

参考答案: A

- A、步进电动机开环系统 B、步进电动机闭环系统
C、伺服电动机半闭环系统 D、伺服电动机全闭环系统

258. 在条料的送料方向上具有两个以上工位，并在压力机的一次行程中，在不同工位上完成两道或两道以上的冲压工序的冲模叫()。

参考答案: B

- A、复合模 B、级进模 C、成形模 D、冲模

259. 普通落料模和级进模的装配一般是()。

参考答案: A

- A、先将凹模装在下模，以凹模为基准，再装凸模
B、先将凹模装在上模，以凸模为基准，再装凹模
C、将凹模装在下模，凸模装在上模
D、先装哪一件都一样

260. 氮化的目的不包括()。

参考答案: C

- A、为了获得高的硬度和耐磨性 B、提高工件的被劳极限
C、改变钢的基体组织 D、使工件有较好的抗蚀能力及抗合性

261. $\Phi 20H7/r6$ 和 $\Phi 20H8/f7$ 的配合分别为()。

参考答案: B

- A、过盈和间隙配合 B、间隙和过盈配合
C、过盈和过渡配合 D、间隙和过渡配合

262. 热塑性塑料在常温下，呈坚硬固态属于()。

参考答案: A

- A、玻璃态 B、高弹态 C、粘流态 D、聚集态

263. 凹模是成型塑件()的成型零件。

参考答案: B

- A、内表面 B、外表面 C、上端面 D、下端面

264. 下列不属于注射模导向机构的是()。

参考答案: D

A、导柱 B、导套 C、导向孔 D、推杆

265. 在注射成型中，金属嵌件预热的目的是（ ）。

参考答案：C

A、可以加热物料 B、增加嵌件的强度
C、降低嵌件周围塑料的收缩应力 D、有利于排气

266. 下列哪种情况不属于表面质量问题（ ）。

参考答案：C

A、熔解痕 B、塑件翘曲变形
C、塑件强度下降 D、塑件有气泡

267. 卧式注射机的注射系统与锁模系统的轴线（ ）分布。

参考答案：D

A、都水平 B、注射系统的垂直，锁模系统的水平
C、都垂直 D、注射系统的水平，锁模系统的垂直

268. 在斜导向柱侧向分型抽芯机构中，斜导柱的倾斜角度范围应该是（ ）。

参考答案：B

A、 $0^{\circ} \sim 30^{\circ}$ B、 $15^{\circ} \sim 25^{\circ}$ C、 $15^{\circ} \sim 30^{\circ}$ D、 $15^{\circ} \sim 45^{\circ}$

269. 将注射模具分为单分型面注射模、双分型面注射模等是按（ ）分类的。

参考答案：C

A、按所使用的注射机的形式 B、按成型材料
C、按注射模的总体机构特征 D、按模具的型腔数目

270. 设计浇注系统时，应（ ）。

参考答案：A

A、尽可能减短流道长度
B、流道断面选择比表面积大的形状为佳
C、尽可能提高流道表面粗糙度
D、选择小尺寸浇口，以使浇口断痕不影响制品的外观

271. 注射机料筒温度的分布原则是什么。（ ）

参考答案：A

A、前高后低 B、前后均匀
C、后端应为常温 D、前端应为常温

272. 下列不属于塑料模失效形式的是（ ）。

参考答案：D

- A、变形
- B、断裂
- C、磨损
- D、冷却

273. 球头铣刀主要用于加工塑料模具零件中的（ ）内容。

参考答案：D

- A、大平面
- B、孔
- C、键槽
- D、轮廓

274. 主流道一般位于模具中心位置，它与注射机的喷嘴轴线（ ）。

参考答案：D

- A、垂直
- B、相交
- C、相切
- D、重合

275. 下列不属于推出机构零件的是（ ）。

参考答案：C

- A、推杆
- B、复位杆
- C、型芯
- D、推板

276. 压缩模具中凸模的结构形式多数是（ ）的，以便于加工制造。

参考答案：B

- A、不锈钢
- B、整体式
- C、工具钢
- D、组合式

277. 以下属于天然树脂的是（ ）。

参考答案：A

- A、松香
- B、环氧树脂
- C、聚乙烯
- D、PVC

278. 下列不属于塑料模具结构零件的作用的是（ ）。

参考答案：D

- A、装配
- B、定位
- C、安装
- D、成型

279. 下列不属于稳定剂的是：（ ）

参考答案：D

- A、光稳定剂
- B、热稳定剂
- C、抗氧剂
- D、树脂

280. () 的作用, 除了用其顶部端面构成冷料穴的部分几何形状之外, 还负责在开模时把凝料从主流道中拉出。 ()

参考答案: C

A、推杆 B、冷料穴 C、拉料杆 D、型腔

281. 多型腔模具适用于 () 生产。

参考答案: B

A、小批量 B、大批量
C、高精度要求 D、试制

282. 加入后能够有效提高塑料弹性、可塑性、流动性, 改善塑料低温脆化的助剂是 () 。

参考答案: B

A、填充剂 B、增塑剂
C、稳定剂 D、润滑剂

283. 对注塑成型影响最为重要的应力是 () 。

参考答案: A

A、压缩应力 B、拉伸应力
C、剪切应力 D、屈服应力

284. 下列制品缺陷中不属于表面质量缺陷的是 () 。

参考答案: D

A、应力发白 B、冷疤 C、云纹 D、缩孔

285. 对于大型塑件来说, 影响塑件尺寸精度最重要的因素是 () 。

参考答案: B

A、成型零件的制造公差 B、成型收缩率的影响
C、成型零件的磨损量 D、模具安装配合误差

286. 合模时, 导柱与导套间呈 () 。

参考答案: B

A、过孔 B、间隙配合
C、过渡配合 D、过盈配合

287. 相对来说, 模具零件中最需要冷却的零件是 () 。

参考答案: B

- A、型腔 B、大型芯
C、小型芯 D、侧型芯

288. 采用下列那一种浇口类型时模具必须采用三板式结构模具（ ）。

参考答案： D

- A、直接浇口 B、侧浇口
C、轮辐浇口 D、点浇口

289. 成型之后模具开启困难，问题可能出自型腔的（ ）。

参考答案： A

- A、刚度 B、强度 C、耐磨性 D、耐腐蚀性

290. 当发生分子定向后，塑料的收缩率值（ ）。

参考答案： A

- A、沿定向方向的大于垂直于定向方向的
B、沿定向方向的小于垂直于定向方向
C、以偏离定向方向 45° 方向上的最大
D、在各个方向上均比非定向时的变小

291. 下列塑料中属于热固性塑料的是（ ）。

参考答案： D

- A、聚乙烯 B、ABS C、尼龙 D、酚醛

292. 塑料熔体粘度与剪切速率无关，称这类熔体为（ ）流体。

参考答案： C

- A、宾哈 B、膨胀性 C、牛顿 D、假塑性

293. 能够有效降低注塑产品中分子定向程度的方法为（ ）。

参考答案： D

- A、降低物料温度 B、降低充模速度
C、降低模具温度 D、降低注塑压力

294. 对于小型塑件来说，影响尺寸精度最重要的因素是（ ）。

参考答案： A

- A、成型零件制造公差 B、成型收缩率的影响
C、成型零件磨损量 D、模具装配误差

295. 注塑模与推杆推出机构配套使用的拉料杆为（ ）。

参考答案: A

- A、“Z”型 B、球头
C、菌型 D、锥形

296. 模具排气不畅可能导致的塑件缺陷是（ ）。

参考答案: D

- A、翘曲 B、毛刺
C、拼合缝 D、烧焦痕

297. 在斜导柱侧向分型抽芯机构中，锁紧块的斜角 α' 与斜导柱的倾角 α 之间的正确关系式是（ ）。

参考答案: A

- A、 $\alpha = \alpha' + 2 \sim 3^\circ$ B、 $\alpha = \alpha' - 2 \sim 3^\circ$
C、 $\alpha - \alpha' < 25^\circ$ D、 $\alpha' - \alpha \leq 25^\circ$

298. 设计模具时与确定型腔数目无关的因素是（ ）。

参考答案: D

- A、现有设备的情况 B、塑件本身的尺寸
C、塑件的精度 D、塑件的原料

299. 相对来说，最难去除的浇口是（ ）。

参考答案: A

- A、环形浇口 B、轮辐浇口 C、点浇口 D、爪形浇口

300. 用螺杆式注塑机加工塑料制品过程中可以有效降低熔融粘度的方法为（ ）。

参考答案: A

- A、增加螺杆转速 B、降低喷嘴温度
C、增加注塑压力 D、降低模具温度

第二部分 判断题

1. () PLC 主要是由 CPU 模块、存储器模块、电源模块和输入/输出接口模块五部分组成。

参考答案: A

A、对 B、错

2. () PLC 的可靠性高, 抗干扰能力强, 通用性好, 适应性强。

参考答案: A

A、对 B、错

3. () 在 PLC 程序中 MB 表示 16 位字元件。

参考答案: B

A、对 B、错

4. () 在与功能块 FB 相比较, FC 需要配套的背景数据块 DB。

参考答案: B

A、对 B、错

5. () PLC 是采用循环扫描工作方式, 集中采样和集中输出, 避免了触点竞争, 大大提高了 PLC 的可靠性。

参考答案: A

A、对

B、错

6. () 十进制的数值 13, 可用十六进制的 E 表示。

参考答案: B

A、对 B、错

7. () 在梯形图、功能块图、语句表等编程语言中, 都可以使用绝对地址或符号地址来显示输入/输出地址、参数和块。

参考答案: A

A、对

B、错

8. () 电源模块只有短路保护功能中, 不包括掉电保护电路和后备电池电源。

参考答案: B

A、对

B、错

9. () 低压断路器应垂直安装时，电源线接在下端，负载接在上端。

参考答案：B

A、对 B、错

10. () PLC 可完成继电器接触器电路的逻辑运算关系，所以把继电器接触器电路译成梯形图就可以了。

参考答案：B

A、对

B、错

11. () 人员以电气原理图，安装接线图和平面布置图最为重要。

参考答案：A

A、对 B、错

12. () 为了防止发生人身触电事故和设备短路或接地故障，带电体之间，带电体与地面之间，带电体与其他设施之间，工作人员与带电体之间必须保持的最小空气间隙，称为安全距离。

参考答案：A

A、对

B、错

13. () 直流电机启动时，要先接通电枢电源，后加励磁电压。停车时，要先关电枢电压，再关励磁电源。

参考答案：B

A、对

B、错

14. () 传感器动态特性主要是由最大超调量、响应时间来描述。

参考答案：A

A、对 B、错

15. () 变频器要维持恒磁通控制，所需条件是保持变频器输入电压不变。

参考答案：B

A、对 B、错

16. () 电流型变频器不适于经常起动、制动的系统。

参考答案: B

A、对 B、错

17. () CC-link 网络是总线型主从式网络。

参考答案: A

A、对 B、错

18. () 自动控制系统中, 若给定电压是负电压, 则该系统是负反馈系统。

参考答案: B

A、对 B、错

19. () 要构成一种高精度的无静差系统, 就必需采用比例加积分控制器。

参考答案: A

A、对 B、错

20. () 从通信方式观点来看, 手机间的通信属于半双工通信方式。

参考答案: B

A、对 B、错

21. () 步进电动机的驱动电源由运动控制器、脉冲分配器和功率驱动级组成。

参考答案: A

A、对 B、错

22. () 在调速器组成的电压电流双闭环系统中必须让电流正反馈不起作用。

参考答案: B

A、对 B、错

23. () 转速电流双闭环直流调速系统反馈电路中, 电流反馈环具有使电动机恒流快速启动的作用。

参考答案：A

A、对

B、错

24. () 微分环节作用是阻止被控总量的变化，偏差刚产生时就发生信号进行调节，故有超前作用，能克服调节对象和传感器惯性的影响，抑制超调。

参考答案：A

A、对

B、错

25. () 自动调速系统比例环节又称放大环节，它的输出量与输入量是一个固定的比例关系，但会引起失真和时滞。

参考答案：A

A、对

B、错

26. () 在双闭环调速系统启动过程，基本上实现了在限制最大电流下的快速启动，达到“准时间最优控制”。

参考答案：A

A、对

B、错

27. () 满足控制系统的安全和可靠是 PLC 控制系统设计时需要注意的原则。

参考答案：A

A、对 B、错

28. () 设计 PLC 系统时 I/O 点数不需要留余量，刚好满足控制要求是系统设计的原则之一。

参考答案：B

A、对 B、错

29. () 变频器主电路逆变桥功率模块中每个 IGBT 都与一个普通二极管反并联。

参考答案：B

A、对 B、错

30. () 在生产机械调速特性要求高的场合，可采用转速开环恒压频比控制的变频调速系统。

参考答案：B

A、对 B、错

31. () 对电气线路测绘前先要操作一遍测绘对象的所有动作，找出故障点，准备工具仪表等。

参考答案：B

A、对 B、错

32. () 电压电流双闭环系统接线时，应尽可能将电动机的电枢端子与调速器输出连线短一些。

参考答案：A

A、对 B、错

33. () 调速系统的动态技术指标：是指系统在给定信号和扰动信号作用下系统的动态过程品质。系统对扰动信号的响应能力也称作跟随指标。

参考答案：B A、对

B、错

34. () 直流测速发电机的输出电压与转速成正比，转向改变将引起输出电压极性的改变。

参考答案：A

A、对 B、错

35. () 顺序控制系统由顺序控制装置、检测元件、执行机构和被控工业对象所组成，是个闭环控制系统。

参考答案：B

A、对

B、错

36. () 对 PLC 进行程序调试时，直接进行现场调试即可。

参考答案：B

A、对 B、错

37. () 变频器的网络控制可分数据通信、远程调试、网络控制三方面。参考
答案：A

A、对 B、错

38. () 变电站事故照明可与常用照明回路混接。

参考答案: B

A、对 B、错

39. () 对抑制脉冲干扰, 使用比例电路是最有效的。

参考答案: B

A、对 B、错

40. () 感应加热电源可分工频、中频、超音频和高频四大类。工频和中频感应加热多用于(金属熔炼和透热), 超音频和高频多用于(热处理和焊接)。

参考答案: A

A、对

B、错

41. () A/D 转换器是数/模转换器。

参考答案: B

A、对 B、错

42. () 主轴电动机在定子上除有主励磁绕组、换向绕组之外, 为了改善换向, 还加了补偿绕组。

参考答案: A

A、对 B、错

43. () 编码盘式角位移传感器分绝对式和脉冲式两种。参考答案: A

A、对 B、错

44. () 电气设计的一般程序的最后一步是编写设计说明书。

参考答案: A

A、对 B、错

45. () 机床数字控制的核心问题, 就是如何控制加工轴和工件的运动方向。

参考答案: B

A、对 B、错

46. () 数据采样插补适于半闭环数控系统。

参考答案: B

A、对 B、错

47. () 按机器人应用分类, 可分为工业机器人、极限作业机器人和娱乐机器人。

参考答案：A

A、对

B、错

48. () 工业机器人包括部分为：机械部分、传感部分和控制部分。

参考答案：A

A、对 B、错

49. () 数控机床的进给伺服系统按驱动方式有：气动进给伺服系统和电力进给伺服系统两类。

参考答案：B

A、对 B、错

50. () 分析数据系统操作单元，可以更好地实现人机对话。参考答案：A

A、对 B、错

51. () 数控机床伺服装置主要是控制机床的主轴和刀架。参考答案：B

A、对 B、错

52. () 液压缸是液压系统执行元件。参考答案：A

A、对 B、错

53. () 在选择 PLC 包括 PLC 的机型、容量、I/O 模块、电源。

参考答案：A

A、对 B、错

54. () 当配电系统电感与补偿电容发生串联谐振时，呈现最大阻抗。

参考答案：B

A、对 B、错

55. () 由实践证明，低频电流对人体的伤害比高频电流小。

参考答案：B

A、对 B、错

56. () 通电线圈周围存在着磁场，磁场的方向由电压的方向和线圈的绕向决定。

参考答案：B

A、对 B、错

57. () 变压器是用来变交流电。

参考答案：A

A、对 B、错

58. () 在安装功率表时，必须保证电流线圈与负载相并联，而电压线圈与负载相串联。

参考答案：B

A、对 B、错

59. () 引起接触器线圈发热的原因有电源电压过高、铁心吸力不足，线圈匝间短路，电器动作超过额定。

参考答案：B A、对

B、错

60. () 直流测速发电机接励磁方式可分为他励式和永励式。

参考答案：A

A、对 B、错

61. () 电缆的敷设方式有直埋敷设、电缆沟敷设、电缆隧道和电缆排管，以及建筑物明敷和水底敷设等。

参考答案：A

A、对

B、错

62. () 衡量电力系统电能质量的三个重要指标是：电压、频率和波形。参考答案：A

A、对 B、错

63. () 过流保护动作电流按躲过的最小负荷电流来整定。

参考答案：B

A、对 B、错

64. () CIMS 的技术信息分系统包括、计算机辅助设计 CA 计算机辅助工艺 CAPP、数控程序编制 NCP 和柔性制造系统 FMS。

参考答案：B

A、对

B、错

65. () 精益生产主要做法是准时化生产方式 (JIT)，JIT 生产方式力图通过

“基本排除浪费”来达到生产目标。

参考答案：B

A、对

B、错

66. () 逐点比较法控制精度和进给速度较低，主要适用于以步进电动机为驱动装置的开环数控系统。

参考答案：A

A、对

B、错

67. () 通常，数控系统允许的电网电压范围在额定值的 $-15\% \sim +10\%$ 内，如果超出此范围，轻则使数控系统不能稳定工作，重则会造成重要电子部件损坏。

参考答案：A

A、对

B、错

68. () 半闭环控制数控机床的检测装置安装在丝杠或电机轴上，闭环控制数控机床的测量装置安装在工作台上。

参考答案：A

A、对

B、错

69. () 刀套编码方式的特点是只认刀具不认刀套，刀具在自动交换过程中必须将用过的刀具放回到原来的刀套内。

参考答案：A

A、对

B、错

70. () 继电器输出具有价格便宜，可驱动交流负载，适用的电压大小范围较宽和导通压降小，但承受瞬时过电压和过电流的能力较差的特点。

参考答案：B

A、对 B、错

71. () 光电传感器属于非接触式传感器，具有结构简单、可靠性高、精度高和反应速度快等优点。

参考答案：A

A、对 B、错

72. () 标准直线感应同步器中定尺安装面的直线度，每 250mm 不大于 0.5mm。

参考答案：B

A、对 B、错

73. () 光栅的线纹相交在一个微小的夹角，由于挡光效应或光的衍射，在与光栅线纹大致平行的方向上产生明暗相间的条纹，这就是“莫尔条纹”。

参考答案：B

A、对

B、错

74. () 旋转变压器一般用作坐标变换和三角函数运算，在随动系统中作角度数据传送和移相器使用。

参考答案：A

A、对

B、错

75. () 变频器中间直流环节的储能元件用于完成对逆变器的开关控制。参考
答案：B

A、对 B、错

76. () 在被控对象要求有较高的动态、静态指标且低速时有较硬的机械特性，应选用 U/f 控制方式的变频器。

参考答案：B

A、对

B、错

77. () 在多台变频器一起接地时，应将一台变频器的接地端和另一台变频器的接地端相接后再接地。

参考答案：B

A、对

B、错

78. () 在有静差调速系统中，扰动对输出量的影响能得到全部补偿。

参考答案：B

A、对 B、错

79. () 熔断器的选用首先是选择熔断器的规格，其次是选择熔体的规格。

参考答案：B

A、对 B、错

80. () 液压马达在液压系统中的作用是将液压能转换成机械能，属于执行元件。

参考答案：A

A、对 B、错

81. () PROFIBUS 总线存取协议，主站之间采用主从方式，主站与从站之间采用令牌传送方式。

参考答案：B

A、对 B、错

82. () 工业机器人是由操作机、控制器、伺服驱动系统和检测传感装置构成。

参考答案：A

A、对

B、错

83. () 被誉为“工业机器人之父”的约瑟夫·英格伯格最早提出了工业机器人概念。

参考答案：B

A、对 B、错

84. () 工业机器人的机械结构系统由基座、手臂、手腕、末端操作器 4 大件组成。

参考答案：B

A、对 B、错

85. () 示教盒属机器人环境交互系统。

参考答案：B

A、对

B、错

86. () 直角坐标机器人的工作范围为圆柱形状。

参考答案：B

A、对 B、错

87. () 机器人最大稳定速度高, 允许的极限加速度小, 则加减速的时间就会长一些。

参考答案: A

A、对 B、错

88. () 承载能力是指机器人在工作范围内特定位姿上所能承受的最大质量。

参考答案: B

A、对 B、错

89. () 工业机器人机械部分主要包括末端操作器、手腕、手臂和机座。

参考答案: A

A、对 B、错

90. () 一个自由度施加一定规律的控制作用, 机器人就可实现要求的空间轨迹。

参考答案: A

A、对 B、错

91. () 工业机器人的手我们一般称为末端操作器。

参考答案: A

A、对 B、错

92. () 齿形指面多用来夹持表面粗糙的毛坯或半成品。

参考答案: A

A、对 B、错

93. () 吸附式取料手适应于大平面、易碎、微小的物体。

参考答案: A

A、对 B、错

94. () 柔性手属于仿生多指灵巧手。

参考答案: A

A、对

B、错

95. () 摆动式手爪适于圆柱表面物体的抓取。

参考答案: A

A、对 B、错

96. () 柔顺性装配技术分两种：主动柔顺装配和被动柔顺装配。

参考答案：A

A、对 B、错

97. () 一般工业机器人手臂有 4 个自由度。

参考答案：B

A、对

B、错

98. () 机器人机座可分为固定式和履带式两种。

参考答案：B

A、对 B、错

99. () 行走机构按其行走运动轨迹分为：固定轨迹和无固定轨迹两种方式。

参考答案：A

A、对 B、错

100. () 机器人手爪和手腕最完美形式是模仿人手的多指灵巧手。

参考答案：A

A、对 B、错

101. () 手腕按驱动方式可分为：直接驱动手腕和远距离传动手腕。

参考答案：A

A、对 B、错

102. () 正向运动学解决的问题是：已知手部的位姿，求各个关节的变量。

参考答案：B

A、对 B、错

103. () 机器人运动学方程只局限于对静态位置的讨论。

参考答案：A

A、对 B、错

104. () 传感器采集环境信息是机器人智能化的第一步。

参考答案：A

A、对 B、错

105. () 由视觉获得的感知信息占人对外界感知信息的 60% 。

参考答案： B

A、对 B、错

106. () 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。

参考答案： A

A、对

B、错

107. () 超声波式传感器是属于接近觉传感器。

参考答案： A

A、对 B、错

108. () 光电式传感器属接触觉传感器。

参考答案: B

A、对

B、错

109. () 喷漆机器人属于非接触式作业机器人。

参考答案: A

A、对 B、错

110. () 电位器式位移传感器随着光电编码器价格降低而逐渐被取代。参考
答案: A

A、对 B、错

111. () 光电编码器及测速发电机, 是两种广泛采用的角速度传感器。参考
答案: B

A、对 B、错

112. () 由于多感觉信息融合技术在智能机器人系统中应用, 提高了机器人的
认知水平。

参考答案: A

A、对 B、错

113. () 在机器人控制系统必须是一个计算机控制系统。

参考答案: A

A、对 B、错

114. () 机器人控制理论可照搬经典控制理论与现代控制理论使用。

参考答案: B

A、对 B、错

115. () 工业机器人控制系统主要功能有: 示教再现功能与运动控制功能。

参考答案: A

A、对 B、错

116. () 工业机器人的记忆方式中记忆的位置点越多, 操作的动作就越简单。

参考答案: B

A、对 B、错

117. () 力(力矩)控制方式的输入量和反馈量是位置信号,而不是力(力矩)信号。

参考答案: B

A、对 B、错

118. () 把交流电变换成直流电的过程,称为逆变换。

参考答案: B

A、对 B、错

119. () 由于希望机器人进行快速运动来选定电动机时,选择转动惯量小且转矩系数大的电动机比较好。

参考答案: A

A、对

B、错

120. () 霍尔元件的电流传感器因价格低、体积小、频率特性好,所以这种电流传感器在实践中得到了广泛应用。

参考答案: A

A、对

B、错

121. () 通常,驱动器的选择由电动机的制造厂指定。

参考答案: A

A、对 B、错

122. () 在大多数伺服电动机的控制回路中,都采用了电压控制方式。参考答案: B

A、对 B、错

123. () 工业机器人控制装置中,一般由一台微型或小型计算机及相应的接口组成。

参考答案: A

A、对 B、错

124. () 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的。参考答案: A

A、对 B、错

125. () 顺序控制编程主要优点是成本低、易于控制和操作。

参考答案: A

A、对 B、错

126. () 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。参

考答案: B

A、对 B、错

127. () MOVE 语句用来表示机器人由初始位姿到达目标位姿的运动。 参考

答案: A

A、对 B、错

128. () 在 AML 语言中; MOVE 命令是相对值, DMOVE 命令是绝对值。

参考答案: B

A、对 B、错

129. () 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。

参考答案: B

A、对 B、错

130. () 在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。

参考答案: B

A、对 B、错

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

参考答案: A

A、对 B、错

132. () 灵活性低的工业机器人, 其外围设备较为复杂。

参考答案: A

A、对 B、错

133. () 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。

参考答案：A

A、对 B、错

134. () 规模大、完全无人化的机械生产方案是最合理的方案。

参考答案：B

A、对 B、错

135. () 焊接引入工业机器人以后，一切工作都是自动进行的。

参考答案：B

A、对 B、错

136. () 机器人在焊接冷却异常检测：设定冷却异常检测功能为<开>时，若检测冷却异常到信号则报警。

参考答案：A

A、对

B、错

137. () 谐波减速器特别适用于工业机器人第一、二、三轴，RV 减速器特别适用于工业机器人的第四、五、六轴。

参考答案：B

A、对

B、错

138. () 机器人焊接主要是由外部利用数字焊机或模拟焊机与机器人本体组合。

参考答案：A

A、对 B、错

139. () 机器人焊接电弧成功检测：设定引弧成功检测功能为<开>时，焊接结束时，引弧未成功则报警。

参考答案：B

A、对

B、错

140. () 机器人焊接电弧耗尽检测：设定电弧耗尽检测功能为<开>时，焊接开始时，

电弧未关闭则报警。

参考答案：B

A、对

B、错

141. () 机器人在焊接气体耗尽检测：设定气体耗尽功能为<开>时，若检测气体耗尽到信号则报警。

参考答案：A

A、对

B、错

142. () 机器人焊接金属线耗尽检测：设定金属线耗尽功能为<开>时，若检测金属线耗尽到信号则报警。

参考答案：A

A、对

B、错

143. () 三自由度手腕能使手部取得空间任意姿态。参考答案：A

A、对

B、错

144. () 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。

参考答案：A

A、对 B、错

145. () 机器人分辨率和精度之间不一定相关联。

参考答案：B

A、对 B、错

146. () 喷漆机器人的开发设计过程中，详细设计完成后即可进行样机的试制。

参考答案：B

A、对 B、错

147. () 机器人的自由度数大于关节的数目。

参考答案：B

A、对 B、错

148. () 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不会同时动作。

参考答案: B

A、对

B、错

149. () 机器人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。

参考答案: A

A、对 B、错

150. () 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。

参考答案: A

A、对

B、错

151. () 机器人主程序只能嵌套两级子程序。

参考答案: B

A、对 B、错

152. () 机器人设置网络连接时需把示教器网址与软件对应网址设置为相同。

参考答案: B

A、对 B、错

153. () 电机编码器电池电量过低, 通过更换电池后需要重新设置机器人软限位。

参考答案: B

A、对 B、错

154. () 在手动示教的过程中, 发现机器人运动路径上有物体则需立即松开使能开关, 强制 停止机器人。

参考答案: B

A、对

B、错

155. () 机器人手动运行时, 有 T1 和 T2 两种模式, 其中 T1 模式下的运行速度为 125mm/s, T2 模式下的运行速度为 T1 的二倍。

参考答案: A

A、对 B、错

156. () 机器人在运动过程中其每个轴的运动范围是有限制的，因此需设置软硬限位，软限位的设置需和硬限位设置一样。

参考答案：B

A、对

B、错

157. () 机器人通过基坐标的方式到达目的点位所走的位移是最短的。参考答案：

A

A、对 B、错

158. () 对机器人进行示教时，模式旋钮打到示教模式后，外部设备发出的启动信号仍有效。

参考答案：B

A、对 B、错

159. () 机器人的控制系统属于全闭环控制系统。

参考答案：B

A、对 B、错

160. () 基坐标标定必须选择在默认基坐标下进行。

参考答案：A

A、对 B、错

161. () 工业机器人的腕部传动多采用RV减速器，臂部则多采用谐波减速器。

参考答案：B

A、对 B、错

162. () 职业道德是人们在从事职业活动过程中形成的一种内在、非强制性的约束机制。

参考答案：A

A、对 B、错

163. () 具有竞争意识而没有团队合作意识的员工往往更容易获得成功的机会。

参考答案：B

A、对 B、错

164. () 在滚珠丝杠副轴向间隙的调整方法中，常用双螺母结构形式，其中以齿差调隙式调整最为精确、方便。

参考答案: A

A、对

B、错

165. () 对有预紧力要求的螺纹连接中, 拧紧时应给扳手套上管子增大力矩。

参考答案: B

A、对 B、错

166. () 液压系统的密封装置要求磨损后在一定程度上能够自动补偿。参考答案:

A

A、对 B、错

167. () 在变量泵系统中, 供油压力通过安全阀来调节。

参考答案: B

A、对

B、错

168. () 为了防止电动机正、反转换向时出现相间短路, 应选用机械联锁接触器。

参考答案: A

A、对 B、错

169. () 热继电器动作后, 当测量元件温度恢复常态时热继电器会自动复位。

参考答案: B

A、对 B、错

170. () 异步电动机的额定功率是指在额定运行情况下从轴上输出的电功率。

参考答案: B

A、对 B、错

171. () 伺服系统的性能不会影响到数控机床加工零件的表面粗糙度值。

参考答案: B

A、对 B、错

172. () 采用半闭环伺服系统的数控机床需要丝杠螺距补偿。

参考答案: A

A、对 B、错

173. () 铁素体可锻铸铁具有一定的强度、塑性与韧性。

参考答案: A

A、对 B、错

174. () 轴承合金钢不必具有良好的导热性及耐蚀性。

参考答案: B

A、对 B、错

175. () 正火能够代替中碳钢和低碳合金钢的退火, 改善组织结构和切削加工性。

参考答案: A

A、对 B、错

176. () 金属材料随温度变化而膨胀、收缩的特性称为热膨胀性。

参考答案: A

A、对 B、错

177. () 在回火处理时, 决定钢的组织 and 性能的主要因素是回火温度。参考答案:

A

A、对 B、错

178. () 刀具磨损过程分为三个阶段, 刀具工作的有效阶段是初期磨损阶段。

参考答案: A

A、对 B、错

179. () 加工中切削速度过低、切削厚度过小都容易导致刀具前面磨损。

参考答案: B

A、对 B、错

180. () 光整加工如研磨、抛光等可以提高工件尺寸精度、形状精度和位置精度。

参考答案: B

A、对 B、错

181. () 切削纯铜材料工件时, 选用刀具材料应以 Y 类硬质合金钢为主。

参考答案: B

A、对 B、错

182. () 叠加类组合体一般都采用形体分析法读图。

参考答案: A

A、对 B、错

183. () 旋转视图可以不需按投影关系配置。

参考答案: B

A、对 B、错

184. () 装配图中相邻两个零件的间隙非常小的非接触面可以用一条线表示。

参考答案: B

A、对 B、错

185. () 通过对装配图的识读, 可以了解零件的结构、零件之间的连接关系和工作时的运动情况。

参考答案: B

A、对

B、错

186. () 曲轴零件图主要由一个主视图和局部剖视图组成的。

参考答案: A

A、对 B、错

187. () 采用按刀具划分工序的原则, 可减少换刀次数, 减少空行程时间, 消除不必要的定位误差。

参考答案: A

A、对

B、错

188. () 为保证工件轮廓表面粗糙度, 最终轮廓应尽量在一次进给中连续加工出来。

参考答案: A

A、对 B、错

189. () 在同一次装夹中有多个工步需要进行时, 应先安排对工件刚度破坏较大的工步。

参考答案: B

A、对 B、错

190. () 一个表面的加工总余量等于该表面的所有加工余量之和。

参考答案: A

A、对 B、错

191. () 工件以外圆定位, 车配数控车床液压卡盘卡爪时应在空载状态下进行。

参考答案: B

A、对 B、错

192. () 基准重合时采取由后向前逐个工序推算的方法确定工序尺寸。参考答案:

A

A、对

B、错

193. () 对于以推拉方式装卸工件的夹具, 定位板应采用带斜槽的形式。

参考答案: A

A、对 B、错

194. () 在一面两销组合定位方法中, 为了提高工件的角度定位精度, 应尽可能增大两销之间的距离。

参考答案: A

A、对

B、错

195. () 在螺钉楔块式夹紧方式中, 在前面夹紧比后面夹紧可靠性差。参考答案:

B

A、对 B、错

196. () 在含 TiC 较多的硬质合金不宜用于加工高温合金。

参考答案: A

A、对 B、错

197. () G41 或 G42 指令与 G40 指令之间可以出现任何转移加工, 如镜像、子程序跳转等。

参考答案: B

A、对 B、错

198. () 圆弧逼近法是指用圆弧近似代替非圆曲线进行节点计算和加工的方法。

参考答案: A

A、对 B、错

199. () 在一个程序中可以直接用子程序名调用子程序。

参考答案: A

A、对 B、错

200. () 计算机辅助编程系统能够根据零件几何模型自动生成加工程序。

参考答案: B

A、对 B、错