

山东省“技能兴鲁”职业技能大赛  
——第五届全国智能制造应用技术技能大赛  
山东省选拔赛

机电设备维修工  
(智能制造生产运维方向)项目  
理论题库

(职工组/学生组)

第五届全国智能制造应用技术技能大赛  
山东省选拔赛组委会办公室

2023年10月

# 第一部分 单项选择题

1. 下列关于人工智能的叙述不正确的是（ ）。

- A. 人工智能技术它与其他科学技术相结合极大地提高了应用技术的智能化水平。
- B. 人工智能是科学技术发展的趋势。
- C. 因为人工智能的系统研究是从上世纪五十年代才开始的，非常新，所以十分重要。
- D. 人工智能有力地促进了社会的发展。

答案：C

2. 人工智能研究的一项基本内容是机器感知。以下列（ ）不属于机器感知的领域。

- A. 使机器具有视觉、听觉、触觉、味觉、嗅觉等感知能力。
- B. 让机器具有理解文字的能力。
- C. 使机器具有能够获取新知识、学习新技巧的能力。
- D. 使机器具有听懂人类语言的能力

答案：C

3. 智能机器人可以根据（ ）得到信息。

- A. 思维能力
- B. 行为能力
- C. 感知能力
- D. 学习能力

答案：C

4. 自动识别系统属于人工智能哪个应用领域（ ）。

- A. 自然语言系统
- B. 机器学习
- C. 专家系统
- D. 人类感官模拟

答案：D

5. 移动机器人在不平整地面上移动，下列哪种轨迹规划方式可以对地面运动建模（ ）。

- A. 图形搜索法
- B. 参数优化法
- C. 反馈控制法
- D. 没有

答案：B

6. 下面哪一项对于开环系统描述是错误的（ ）。

- A. 开环系统控制环路相较于闭环系统更简单
- B. 开环系统输入不会根据输出做变化
- C. 开环系统需要系统对反馈回来的值进行比较后调整输出
- D. 对于同一套控制系统，开环系统成本较低

答案：C

7. 下面哪一项对于闭环系统描述是正确的（ ）。

- A. 闭环控制系统比开环控制系统更加复杂，成本高
- B. 闭环控制系统控制链路较为简单
- C. 闭环控制一般不需要调节参数即可稳定
- D. 闭环控制系统效果总是优于开环控制

答案：A

8. 对于P控制，下列描述正确的是（ ）。

- A. RP控制作用时，参数越大越好
- B. P控制的输入信号成比例地反应输出信号
- C. P控制能够消除静态误差
- D. P控制在任何场景下均满足控制需求

答案：B

9. 下列哪一项描述是正确的（ ）。

- A. 通过控制系统我们可以按照所希望的方式保持和改变机器或机构内可变的量
- B. 控制系统中的参数均是不可变的
- C. 同一个控制系统在任何环境中总是满足需求
- D. 开环控制成本低，控制链路简单，因此它总是满足控制系统的要求

答案：A

10. 下列描述错误的是（ ）。

- A. P控制对误差信号进行放大或衰减
- B. PID控制器在P、I、D三个参数同时为零时候仍然起作用
- C. I控制通过对误差累积的作用来影响控制器的输出
- D. PID三种控制方法可以通过组合使用从而达到互补的效果

答案：B

11. 下列关于无线通信，错误的是（ ）。

- A. 无线通信中，通信频率越高，则传输距离越远
- B. 无线通信利用了电磁波可以在空间中传播而不需要电缆的特点
- C. 无线通信传输速率快，在任何场合都能使用
- D. 将信息搭载在高频电磁波上并从高频电磁波上获取信息的过程称为调制解调

答案：C

12. 三相感应电机铭牌上的额定功率指的是（ ）。

- A. 电机额定运行时转子上总的机械功率
- B. 电机额定运行时定子上的输入功率
- C. 电机额定运行时转子上的输出机械功率
- D. 电机额定运行时转子上的电磁功率

答案：C

13. 三相感应电机接入到额定电压，从空载到满载的过程中（ ）。

- A. 转速明显变化，电流基本不变
- B. 转速基本不变，电流也基本不变
- C. 转速明显变化，电流明显变化
- D. 转速基本不变，电流明显变化

答案：D

14. 下列元件中，是半导体元件的是（ ）。

- A. R电阻
- B. 二极管
- C. 变压器
- D. 电容

答案：B

15. 晶体管有3个工作区，在数字电路中，它工作在（ ）区。

- A. 饱和
- B. 截止
- C. 放大
- D. 饱和或截止

答案：D

16. 要全面地确定一个物体在平面中的状态需要有（ ）个位置自由度和一个姿态自由度。

- A. 1
- B. 2
- C. 3
- D. 4

答案：B

17. 关于物联网以下表述错误的是（ ）。

- A. 物联网可以实现物理空间与信息空间的融合
- B. 物联网被认为是继蒸汽机、电力之后的第三次工业革命
- C. 物联网是可以把各种物品与计算机网络互联起来以实现智能化识别、定位、跟踪、监控和管理的一种网络
- D. 物联网必须通过各类信息感知设备进行数据采集

答案：B

18. 关于身份感知技术，以下表述错误的是（ ）。

- A. QRCode是矩阵式二维码。
- B. 条形码、二维码和RFID都可以用于标识物品。
- C. RFID读写器和标签都需要配备电源才能工作。
- D. RFID是一种非接触式自动识别技术。

答案：C

19. 关于位置感知技术，以下表述错误的是（ ）。

- A. 移动通信定位一般采用三角定位原理。
- B. GPS广泛适用于室内外定位。
- C. RFID除了用于身份标识，也可以用于跟踪定位。
- D. Wi-Fi定位的前提是无线AP的位置已知。

答案：B

20. 以下不属于移动通信范畴的是（ ）。

- A. 以太网
- B. Wi-Fi
- C. 蓝牙
- D. NB-IOT

答案：A

21. 在机器人坐标系的判定中，我们用拇指指向（ ）。

- A. X轴
- B. Y轴
- C. Z轴
- D. 不知道

答案：C

22. 在机器人坐标系的判定中，我们用食指指向（ ）。

- A. X轴
- B. Y轴
- C. Z轴
- D. 不知道

答案：A

23. 利用光的传递和反射这一原理制作的传感器是（ ）。

- A. 光纤式传感器
- B. 超声波传感器
- C. 电涡流式传感器
- D. 触觉传感器

答案：A

24. 利用声波的传递和反射这一原理制作的传感器是（ ）。

- A. 光纤式传感器
- B. 超声波传感器
- C. 电涡流式传感器
- D. 触觉传感器

答案：B

25. 以下哪种传感器的测量距离最小 ( )。

- A. 光纤式传感器
- B. 超声波传感器
- C. 电涡流式传感器
- D. 不知道

答案: C

26. ( ) 是指对机器人的指、肢和关节等运动中所受力的感知。

- A. 力觉
- B. 接近觉
- C. 触觉
- D. 温度觉

答案: A

27. 感知操作手指与对象物之间的作用力, 使手指动作适当的传感器是 ( )。

- A. 力觉传感器
- B. 接近传感器
- C. 触觉传感器
- D. 温度传感器

答案: C

28. 测量驱动器本身的输出力和力矩, 用于控制中的力反馈的传感器是 ( )。

- A. 关节力传感器
- B. 腕力传感器
- C. 指力传感器
- D. 臂力传感器

答案: A

29. 多个传感器测量同一数据, 择优选取, 属于传感器的 ( )。

- A. 同测性
- B. 竞争性
- C. 互补性
- D. 整合性

答案: B

30. 多个传感器测量不同的数据, 把数据整合成原型, 属于传感器的 ( )。

- A. 同测性
- B. 竞争性
- C. 互补性
- D. 整合性

答案: C

31. 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: ( )。

- A. SM、DM、AC
- B. SM、DC、AC
- C. AC、DC、SM
- D. SM、AC、DC

答案: B

32. 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

33. 下述人机交互技术中, 不属于图形人机交互技术的是 ( )。

- A. 几何约束
- B. 引力场
- C. 语音识别
- D. 橡皮筋技术

答案：C

34. 不属于机器视觉系统基本构成的是（ ）。

- A. 景深
- B. 相机
- C. 光源
- D. 电脑系统

答案：A

35. 不属于机器视觉应用分类的是（ ）。

- A. 测量
- B. 检测
- C. 定位
- D. 监控

答案：D

36. 机器视觉系统一般工作过程不包括（ ）。

- A. 图像采集
- B. 图像处理
- C. 特征提取
- D. 成本控制

答案：D

37. CCD相机和CMOS相机的区别错误的是（ ）。

- A. 设计：CCD是单一感光器，CMOS是感光器连接放大器
- B. 灵敏度：同样面积下，CMOS灵敏度高；CCD由于感光开口小，灵敏度低
- C. 成本：CCD线路品质影响程度高，成本高；CMOS由整合集成，成本低
- D. 耗比：CCD需外加电压，功耗高；CMOS直接放大，功耗低

答案：B

38. 大数据技术是指在成本可承受的条件下，通过非常快速的采集、发现和分析，从大量化、多类别的数据中（ ），是IT领域新一代的技术与架构。

- A. 提取信息
- B. 提取数据
- C. 提取价值
- D. 提取资料

答案：C

39. （ ）是具有高期望值、高影响力、高成长性的新兴技术。

- A. “互联网+”
- B. 云计算
- C. 大数据
- D. 机器学习

答案：C

40. S7-200 SMART可编程序控制器计数器用（ ）表示。

- A. X
- B. Y
- C. T
- D. C

答案：D

41. S7-200 SMART可编程序控制器继电器输出型，不可以（ ）。

- A. 输出高速脉冲
- B. 直接驱动交流指示灯
- C. 驱动额定电流下的交流负载
- D. 驱动额定电流下的直流负载

答案：A

42. S7-200 SMART可编程序控制器继电器输出型,可以 ( )。

- A. 输出高速脉冲
- B. 直接驱动交流电动机
- C. 驱动大功率负载
- D. 控制额定电流下的交直流负载

答案：D

43. S7-200 SMART系列可编程序控制器定时器用 ( ) 表示。

- A. I
- B. Q
- C. T
- D. C

答案：C

44. S7-200 SMART系列可编程序控制器加减计数器用 ( ) 指令。

- A. CTU
- B. CTD
- C. CTUD
- D. SR

答案：C

45. S7-200 SMART系列可编程序控制器输入常开点用 ( ) 指令。

- A. LD
- B. LDN
- C. A
- D. ON

答案：A

46. S7-200 SMART系列可编程序控制器输入继电器用 ( ) 表示

- A. I
- B. Q
- C. T
- D. C

答案：A

47. 对于条件跳转指令“JMP”以下哪个描述是错的? ( )

- A. 指令必须要跟标号
- B. 标号最多只能有4个字符
- C. 跳转标号的字符必须用字母
- D. 跳转指令不能跳出本块

答案：C

48. 下列哪个数字在CPU中的存储空间只有16位? ( )

- A. 3.14
- B. L#9
- C. DW#16#FFAA
- D. 32700

答案：D

49. 对计数器的描述那个是错误的? ( )

- A. 计数器是16位的

- B. 计数器必须附初始值
- C. 计数器是的值不可能为负数
- D. 计数器输出值可以为BCD码

答案: B

50. 在编程和组态中, STEP 7的帮助快捷键是? ( )

- A. F1
- B. F2
- C. F8
- D. F9

答案: A

51. 下对于块调用正确的描述是? ( )

- A. 只有OB1由系统自动调用
- B. 程序中没有被调用的块不会被执行
- C. 所有的块可以互相被调用
- D. 全局数据块可以被所有的程序块调用

答案: D

52. 每一个PLC控制系统必须有一台 ( ) , 才能正常工作。

- A. CPU模块
- B. 扩展模块
- C. 通信处理器
- D. 编程器

答案: A

53. SIMATIC NET中, ( ) 属于多点接口, 适用于少量、慢, 实时性要求不。

- A. ETHERNET
- B. PROFIBUS
- C. MPI
- D. AS-

答案: C

54. PC编程器通过 ( ) 与PLC(MPI口)连接。

- A. CP5511+MPI电缆
- B. CP5611+
- C. CP1512或CP1612
- D. PC/MPI适配器+RS232C电缆

答案: D

55. “S5T<5s\_200ms”表示 ( ) 。

- A. 16位S5TIME型数据
- B. 16位TIME型数据
- C. 32位S5TIME型数据
- D. 32位TIME型数据

答案: A

56. ( ) 是系统功能。

- A. FC10
- B. FB20
- C. SFC30
- D. SFB40

答案: C

57. 在梯形图中调用功能块时, 方框上面的“???”中, 应填入 ( ) 。

- A. 功能块的符号名
- B. 共享数据块的符号名或绝对地址



- C. 功能块的形参
- D. 背景数据块的符号名或绝对地址

答案: D

58. 某一交流电周期为0.001s, 其频率为 ( ) Hz。

- A. 0.001
- B. 100
- C. 1000
- D. 50

答案: C

59. 220V单相正弦交流电是指其电压 ( ) 为5220V。

- A. 有效值
- B. 最大值
- C. 瞬时值
- D. 平均值

答案: A

60. 电动机铭牌上标注的额定功率是指电动机的 ( )。

- A. 有功功率
- B. 无功功率
- C. 视在功率
- D. 总功率

答案: A

61. 三相交流异步电动机空载时的起动电流的幅值 ( ) 带负载时的起动电流的幅值。

- A. 小于
- B. 等于
- C. 大于
- D. 接近

答案: B

62. 交流电安全电压是 ( ) V。

- A. 220
- B. 110
- C. 70
- D. 36

答案: D

63. 如果起动 / 停止电机过程中变频器出现过流保护动作, 请重新设定 ( )。

- A. 最大输出频率
- B. 加速 / 减速时间
- C. 变频器的基频
- D. 变频器的转矩特性

答案: B

64. 若要改变变频器控制的电机相序需要更改 ( )。

- A. 变频器输入端的相序
- B. 变频器输出的相序
- C. 变频器频率
- D. 无法改变

答案: B

65. 三相异步电动机接通电源后启动困难, 转子左右摆动, 有强烈的“嗡嗡”声, 这是由于 ( )。

- A. 电源一相断开
- B. 电源电压过底

- C. 定子绕组有短路引起的
- D. 转子绕组有短路引起的

答案：A

66. 异步电动机的最大电磁转矩与端电压的大小（ ）。

- A. 平方成正比
- B. 成正比
- C. 成反比
- D. 无关

答案：A

67. PLC的各种系统参数、I/O映像等参数存放到PLC的（ ）中。

- A. 系统ROM
- B. 系统RAM
- C. 用户ROM
- D. 用户RAM

答案：B

68. 如果没有中断，CPU循环执行（ ）。

- A. OB1
- B. OB100
- C. OB82
- D. OB35

答案：A

69. 万用表不能用来测量（ ）。

- A. 电压
- B. 绝缘电阻
- C. 电阻
- D. 通断

答案：B

70. 在PLC模拟仿真前要对程序进行（ ）。

- A. 程序删除
- B. 程序检查
- C. 程序备份
- D. 程序备注

答案：B

71. 以下PLC梯形图实现的功能是（ ）。

- A. 点动控制
- B. 启保停控制
- C. 双重联锁
- D. 顺序启动

答案：B

72. 使三输入或非门输出为“0”的输入变量取值有（ ）种。

- A. 1
- B. 3
- C. 5
- D. 7

答案：D

73. 以下西门子S7-1200 PLC从STOP模式切换到RUN时，CPU先执行（ ）。

- A. OB0
- B. OB1
- C. OB10

D. OB100

答案: D

74. PLC通过 ( ) 寄存器保持数据。

A. 内部电源

B. 复位

C. 掉电保持

D. 以上都是

答案: C

75. 无论更换输入模块还是更换输出模块, 都要在PLC ( ) 情况下进行。

A. RUN状态下

B. PLC通电

C. 断电状态下

D. 以上都不是

答案: C

76. PLC是在什么控制系统基础上发展起来的 ( ) 。

A. 继电控制系统

B. 单片机

C. 工业电脑

D. 机器人

答案: A

77. 西门子S7-1200PLC的CPU的RUN/STOP指示灯为黄色时, 且ERROR指示灯和MAINT指示灯都为亮, 则表示 ( ) 。

A. 错误

B. 停止模式

C. 运行模式

D. 硬件出现故障

答案: B

78. 以下属于PLC与计算机正确连接方式的是 ( ) 。

A. 不能进行连接

B. 不需要通信线

C. RS232通信线连接

D. 电缆线连接

答案: C

79. 以下不是PLC控制系统设计原则的是 ( ) 。

A. 保证控制系统的安全可靠

B. 最大限度地满足生产机械对电气的要求

C. 在满足控制要求的同时, 力求使系统简单、经济、操作和维护方便

D. 选择价格贵的PLC来提高系统可靠

答案: D

80. 以下不属于PLC输入模块本身的故障是 ( ) 。

A. 传感器故障

B. 执行器故障

C. PLC软件故障

D. 输入电源故障

答案: C

81. 西门子S7-1200 PLC中的--|N|--是 ( ) 。

A. 扫描操作数的信号下降沿

B. 扫描操作数的信号上升沿

C. 暂停

D. 移位

答案：A

82. 西门子S7-1200 PLC的扫描操作数的信号上升沿是（）。

A. ---（

B. --|N|--

C. --|P|--

D. ---（

答案：C

83. 在S7-200系列PLC中，顺控继电器S的范围是（）。

A. S0.0~S5.7

B. S0.0~S10.7

C. S0.0~S20.7

D. S0.0~S30.7

答案：D

84. 西门子SMART系列触摸屏一般通过（）连接个人计算机。

A. TCP/IP

B. RS422

C. RS232C

D. WIFI

答案：A

85. PLC与计算机通信要进行（）。

A. 数据设置

B. 字节设置

C. 电平设置

D. 串口设置

答案：D

86. 触摸屏是用于实现替代哪些设备的功能（）。

A. 继电控制系统

B. PLC控制系统

C. 工控机系统

D. 开关按钮型操作面板

答案：D

87. 触摸屏通过哪种方式与PLC交换数据信息（）。

A. 通讯

B. I/O信号控制

C. 继电连接

D. 电气连接

答案：A

88. 以下S7-1200 PLC程序中，优先信号级别最低的是（）。

A. IO.0(SB1)

B. IO.1(SB2)

C. IO.2(SB3)

D. IO.3(SB4)

答案：A

89. 将变频器与PLC等上位机配合使用时，应注意（）。

A. 使用共同地线、最好接入噪声滤波器、电线各自分开

B. 不使用共同地线、最好接入噪声滤波器、电线汇总一起布置

C. 不使用共同地线、最好接入噪声滤波器、电线各自分开

D. 不使用共同地线、最好不接入噪声滤波器、电线汇总一起布置

答案：C

90. X系列plc中set,表示什么指令（）

- A. 下降沿
- B. 上升沿
- C. 输入有效
- D. 置位

答案：D

91. 触摸屏实现换画面时,必须指定（）

- A. 当前画面编号
- B. 目标画面编号
- C. 无所谓
- D. 视情况而定

答案：B

92. 变配电所新安装的二次接线回路,应测量（）的绝缘电阻。

- A. 导线对地
- B. 缆芯间
- C. 相邻导线间
- D. 以上三者

答案：D

93. 下列不属于plc硬件系统组成的是（）

- A. 用户程序
- B. 输入输出接口
- C. 中央处理单元
- D. 通讯接口

答案：A

94. plc的工作方式是（）。

- A. 等待工作方式
- B. 中断工作方式
- C. 扫描工作方式
- D. 循环扫描工作方式

答案：D

95. 对任一闭合磁路,磁路上（）的代数和等于磁动势的代数和。

- A. 磁压降
- B. 电压降
- C. 磁通
- D. 电流

答案：A

96. 磁路中的导磁材料是（）。

- A. 空气
- B. 铁磁材料
- C. 导线
- D. 气体

答案：B

97. 在扫描输入阶段,plc将所有输入端的状态送到（）保存。

- A. 输出映象寄存器
- B. 变量寄存器
- C. 内部寄存器
- D. 输入映象寄存器

答案：D

98. 下列关于78系列集成稳压块的说法正确的是 ( )。

- A. 输入. 输出端可以互换使用
- B. 三端可以任意调项使用
- C. 三端不能任意调项使用
- D. 输出电压与输入电压成正比

答案: C

99. 下列不属于plc的模拟量控制的是 ( )

- A. 温度
- B. 液位
- C. 压力
- D. 灯亮灭

答案: D

100. plc的系统程序不包括 ( )

- A. 管理程序
- B. 供系统调用的标准程序模块
- C. 用户指令解释程序
- D. 开关量逻辑控制程序

答案: D

101. 旋转磁极式的同步电动机一般用于 ( ) 的同步电动机中。

- A. 大. 小型
- B. 中. 小型
- C. 小型
- D. 大. 中型

答案: D

102. 下列不属于plc的数据处理功能应用的场合是 ( )

- A. 大. 中型控制系统
- B. 柔性制造系统
- C. 机器人的控制系统
- D. 普通机床系统

答案: D

103. 下列不属于plc通信联网时用到的设备是 ( )

- A. rs-232或rs-422接口
- B. plc专用通信模块
- C. 普通电线
- D. 双绞线. 同轴电缆. 光缆双绞线. 同轴电缆. 光缆

答案: C

104. plc是在什么控制系统基础上发展起来的 ( )

- A. 电控制系统
- B. 工业
- C. 机器人

答案: A

105. 下列不属于plc硬件系统组成的是 ( )

- A. 中央处理单元
- B. 输入输出接口
- C. 用户程序
- D. i/o扩展接口

答案: C

106. 工业中控制电压一般是直流还是交流 ( )

- A. 交流

- B. 直流
- C. 混合式
- D. 交变电压

答案: B

107. plc模块化结构的特点是 ( )

- A. 拆卸容易, 占地小
- B. 检修方便, 易更换
- C. 易于编程, 占地方小
- D. 利于维护, 功能扩充方便

答案: D

108. m8013的脉冲输出周期是多少? ( )

- A. 5秒,
- B. 13秒
- C. 10秒
- D. 1秒

答案: D

109. m8013的脉冲的占空比是多少? ( )

- A. 50%
- B. 100%
- C. 40%
- D. 60%

答案: A

110. STL步进是顺控图中, s10—s19的功能是什么 ( )

- A. 初始化
- B. 回原点
- C. 基本动作
- D. 通用型

答案: B

111. STL步进是顺控图中, s0—s9的功能是什么 ( )

- A. 初始化
- B. 回原点
- C. 基本动作
- D. 通用型

答案: A

112. 步进电机的加减速是通过改变哪个参数实现的? ( )

- A. 脉冲数量
- B. 脉冲频率
- C. 电压
- D. 脉冲占空比

答案: B

113. 工业中控制电压一般是多少伏 ( )

- A. 24v
- B. 36v
- C. 110v
- D. 220v

答案: A

114. 运行中发现刀闸接触部分过热应如何处理 ( )。

- A. 立即将刀闸拉开
- B. 减小负荷, 待停电时紧固各件

- C. 立即切开负荷油开关
- D. 不管它

答案: B

115. 触摸屏实现数值输入时, 要对应plc内部的 ( )

- A. 输入点x
- B. 输出点y
- C. 数据存储器
- D. 定时器

答案: C

116. fx系列plc中ldp, 表示什么指令 ( )

- A. 下降沿
- B. 上升沿
- C. 输入有效
- D. 输出有效

答案: B

117. 触摸屏实现按钮输入时, 要对应plc内部的 ( )

- A. 输入点x
- B. 内部辅助继电器m
- C. 数据存储器d
- D. 定时器

答案: B

118. 触摸屏实现数值显示时, 要对应plc内部的 ( )

- A. 输入点x
- B. 输出点y
- C. 数据存储器d
- D. 定时器

答案: C

119. 调整安装的配电柜时, 应使其垂直误差不大于柜高 ( )。

- A. 1/1000
- B. 1.5/1000
- C. 2/1000
- D. 2.5/1000

答案: B

120. 两线圈的位置 ( ) 放置时互感电动势最小。

- A. 重合
- B. 平行
- C. 成一定角度
- D. 垂直

答案: D

121. 变压器交流耐压试验加至试验电压, 持续时间为多少 ( )。

- A. 15秒
- B. 60秒
- C. 2分钟
- D. 5分钟

答案: B

122. 步进电机旋转角度与哪个参数有关? ( )

- A. 脉冲数量
- B. 脉冲频率
- C. 电压



D. 脉冲占空比

答案：A

123. 触摸屏不能替代传统操作面板的哪个功能（）

A. 手动输入的常开按钮

B. 数值指拨开关

C. 急停开关

D. LED信号灯

答案：C

124. 通讯能力是指plc与plc、plc与计算机之间的（）能力

A. 数据交换

B. 数据运算

C. 数据传送

D. 数据传送及交换

答案：D

125. 下述电动机安装时要作的检查内容中，（）是不需要作的。

A. 检查各紧固螺丝是否松动，电动机转动是否灵活，有无杂音

B. 检查电动机有关部件的配合精度

C. 卧式电机的水平度，立式电机的垂直度应合格

D. 传动装置与电动机应有合格的轴向同心度和径向平行度检查安装基础应牢固

答案：B

126. 保护接地的主要作用是（）和减少流经人身的电流。

A. 防止人身触电

B. 减少接地电流

C. 降低接地电压

D. 短路保护

答案：C

127. 正确的停电方式是（）

A. 将设备一侧的电源断开

B. 将设备二侧的电源断开

C. 把可能来电的各方面的电源完全断开

答案：C

128. 目前，电缆断线故障多数采用哪种仪器来测量（）。正确答案

A. 电压表

B. 脉冲示波器

C. 摇表

D. 电流表

答案：B

129. 电压表的内阻（）

A. 越小越好

B. 越大越好

C. 适中为好

答案：B

130. PL是在什么控制系统基础上发展起来的（）

A. 电控制系统

B. 单片机

C. 工业电脑

D. 机器人

答案：A

131. 交流电的大小和方向是（）。

- A. 随意变化的
- B. 不随时间变化的
- C. 固定不变化
- D. 随时间按周期性变

答案：D

132. PLC电源输入端电流大小是（ ）

- A. 交流220V
- B. 直流220V

答案：A

133. 静电的危害主要表现在（ ）

- A. 爆炸和火灾
- B. 电击
- C. 爆炸和火灾. 电击. 妨碍生产

答案：C

134. 导线接头连接不紧密，会造成接头（ ）。

- A. 发热
- B. 绝缘不够
- C. 不导电

答案：B

135. 三菱X系列PLC普通输入点，输入响应时间大约是多少ms?（ ）

- A. 100ms,
- B. 10ms
- C. 15ms
- D. 30ms

答案：B

136. 利用（ ）来降低加在定子三相绕组上的电压的启动叫自耦降压启动。

- A. 频敏变压器
- B. 自耦变压器
- C. 电阻器

答案：B

137. 电流人体的热效应造成的伤害是（ ）。

- A. 电烧伤
- B. 电烙印
- C. 皮肤金属化

答案：A

138. 当低压电气火灾发生时，首先应做的是（ ）。

- A. 迅速设法切断电源
- B. 迅速离开现场去报告领导
- C. 迅速用干粉或者二氧化碳灭火器灭火

答案：A

139. 在电路中，开关应控制（ ）。

- A. 零线
- B. 相线
- C. 地线

答案：B

140. 电气火灾的引发是由于危险温度的存在，危险温度的引发主要是由于（ ）

- A. 电压波动
- B. 设备负载轻

C. 电流过大

答案：C

141. 绝缘安全用具分为（ ）安全用具和辅助安全用具。

A. 直接

B. 间接

C. 基本

答案：C

142. 据一些资料表明，心跳呼吸停止，在（ ）min内进行抢救，约80%可以救活。

A. 1

B. 2

C. 3

答案：A

143. 低压线路中的零线采用的颜色是（ ）。

A. 深蓝色

B. 淡蓝色

C. 黄绿双色

答案：B

144. 尖嘴钳150mm是指（ ）。

A. 其总长度为150mm

B. 其绝缘手柄为150mm

C. 其开口150mm

答案：A

145. 正确选用电器应遵循的两个基本原则是安全原则和（ ）原则。

A. 经济

B. 性能

C. 功能

答案：A

146. 笼形异步电动机降压启动能减少启动电流，但由于电机的转矩与电压的平方成（ ）因此降压启动时转矩）少较多。

A. 反比

B. 正比

C. 对应

答案：B

147. 光感传感器工作电压（ ）

A. 10—30V

B. 24—36V

C. 180—220V

答案：A

148. 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

149. 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

150. 运动正问题是实现如下变换（ ）。

- 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

答案：A

151. 动力学的研究内容是将机器人的（ ）联系起来。

- 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

答案：A

152. 机器人终端效应器（手）的力量来自（ ）。

- 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

答案：D

153. 在 $-r$ 操作机动力学方程中，其主要作用的是（ ）。

- 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

答案：D

154. 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。

- A. 传动误差
- B. 关节间隙
- C. 机械误差
- D. 连杆机构的挠性

答案：C

155. 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

156. 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

157. 作业路径通常用（ ）坐标系相对于工件坐标系的运动来

- A. 手爪
- B. 固定
- C. 运动
- D. 工具

答案：D

158. 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

159. 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. 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

答案：C

160. 对于转动关节而言，关节变量是（）。

- A. 关节角
- B. 杆件长度
- C. 横距
- D. 扭转角

答案：A

161. 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

162. 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（）。

- 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

答案：B

163. 对机器人进行示教时，作为示教人员必须事先接受过专门的培训才行。与示教作业人员一起进行作业的监护人员，处在机器人可动范围外时，（），可进行共同作业。

- A. 不需要事先接受过专门的培训
- B. 必须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

答案：B

164. 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（）。

- 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

答案：A

165. 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。

- A. 相同
- B. 不同
- C. 无所谓
- D. 分离越大越好

答案：A

166. 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为（ ）。

- A. 50mm/s
- B. 250mm/s
- C. 800mm/s
- D. 1600mm/s

答案：B

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（ ）。

- 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

答案：A

168. 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

答案：C

169. 示教编程器上安全开关握紧为ON，松开为O

- A. 不变
- B. ON
- C. OF

答案：C

170. 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（ ）。

- A. 无效
- B. 有效
- C. 延时后有效

答案：A

171. 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。

- A. 3个
- B. 5个
- C. 1个

答案：C

172. 运动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. 运动的应用

答案：B

173. 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

174. 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

175. 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

176. RRR型手腕是（）自由度手腕。

- A. 1
- B. 2
- C. 3
- D. 4

答案：C

177. 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

178. 当代机器人大军中最主要的机器人为（）。

- A. 工业机器人
- B. 军用机器人
- C. 服务机器人
- D. 特种机器人

答案：A

179. 手部的位姿是由（）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

180. 运动逆问题是实现如下变换（）。

- 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

答案：C

181. 机器人的定义中，突出强调的是（）。

- 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

答案：C

182. 当代机器人主要源于以下两个分支（）。

- 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

答案: C

183. 一个刚体在空间运动具有 ( ) 自由度。

A. 3个

B. 4个

C. 5个

D. 6个

答案: D

184. 对于移动 (平动) 关节而言, 关节变量是

A. 关节角

B. 杆件长度

C. 横距

D. 扭转角

答案: C

185. 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。

A. 优化算法

B. 平滑算法

C. 预测算法

D. 插补算法

答案: D

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

A. 运动学正问题

B. 运动学逆问题

C. 动力学正问题

D. 动力学逆问题

答案: B

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

A. 平面圆弧

B. 直线

C. 平面曲线

D. 空间曲线

答案: B

188. 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

189. 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

190. 为了获得非常平稳的加工过程, 希望作业启动 (位置为零) 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

191. 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

192. 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。

- A. 抗干扰能力
- B. 精度
- C. 线性度
- D. 灵敏度

答案：D

193. 六维力与力矩传感器主要用于（ ）。

- A. 精密加工
- B. 精密测量
- C. 精密计算
- D. 精密装配

答案：D

194. PS全球定位系统，只有同时接收到（ ）颗卫星发射的信号，才可以解算出接收器的位置。

- A. 2
- B. 3
- C. 4
- D. 6

答案：C

195. 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。

- A. 接触觉
- B. 接近觉
- C. 力/力矩觉
- D. 压觉

答案：C

196. 不属于智能控制是（ ）。

- A. 模糊控制
- B. 专家控制
- C. 确定性反馈控制
- D. 神经网络控制

答案：C

197. 以下不属于智能控制主要特点的是（ ）。

- A. 具有自适应能力
- B. 具有自组织能力
- C. 具有分层递阶组织结构
- D. 具有反馈结构

答案：D

198. 适合专家控制系统的是（ ）。

- A. 机车低恒速运行系统
- B. 军事冲突预测系统
- C. 聋哑人语言训练系统
- D. 雷达故障诊断系统

答案：A

199. 直接式专家控制通常由（ ）组成。

- A. 信息获取与处理、知识库、推理机和传感器
- B. 控制规则集、知识库、推理机和传感器
- C. 信息获取与处理、知识库、控制规则集和推理机
- D. 信息获取与处理、控制规则集、推理机和传感器

答案：C

200. 专家系统的核心部分是（ ）。

- A. 知识库、数据库、人机接口
- B. 人机接口、过程接口、推理机构
- C. 人机接口、知识获取结构、推理机构
- D. 知识库、数据库、推理机构

答案：D

201. 以下不属于专家系统知识表示法的是（ ）。

- A. 样本分类
- B. 语义知识表示
- C. 彩色Petri网络
- D. 产生式规则

答案：A

202. 产生式系统包含的基本组成（ ）。

- A. 规则库、数据库和控制器
- B. 规则库、模型库和控制器
- C. 知识库、规则库和模型库
- D. 知识库、规则库和数据库

答案：D

203. 在温度模糊控制系统中，二维模糊控制器的输入是（ ）。

- A. 温度的误差 $e$ 和温度误差变化量 $De$
- B. 控制加热装置的电压的误差 $e$ 和电压误差变化量 $De$
- C. 控制加热装置的电压的误差 $e$ 和温度误差变化量 $De$
- D. 控制加热装置的电压的误差 $e$ 和温度误差变化量 $De$

答案：A

204. 下面（ ）不是机器人视图的主要功能。

- A. 选择、编辑和操纵机器人的动作位置
- B. 显示和编辑机器人I/O端口连线
- C. 将图纸导出为矢量图形和CAD文件
- D. 读取、写入和编辑机器人程序以及控制器数据

答案：C

205. PID神经网络控制中，控制器使用了（ ）。

- A. Hopfield网络
- B. PID神经网络
- C. CMAC神经网络
- D. 感知器网络

答案：B

206. 若将空气阻尼式时间继电器由通电延时型改为断电延时型需要将（ ）。

- A. 活塞反转 $180^\circ$

- B. 延时触头反转180°
- C. 电磁线圈两端反接
- D. 电磁系统反转180°

答案：D

207. 无刷电机去掉了电刷，最直接的变化是没有了有刷电机运转时产生的电火花，这样的优点是（）

- A. 减少了对环境的污染
- B. 减少了对人体的伤害
- C. 减少了电火花无线电设备的干扰
- D. 增加了功耗

答案：C

208. 无刷电机在运转工作时因其自身没有电刷的特点摩擦力大大减小，运行顺畅，噪声低，内阻也小很多，那么无刷电机的效率一般在（）。

- A. 30%
- B. 80~90%
- C. 50%
- D. 40%

答案：B

209. 与有刷直流电机配套为无人机提供动力的是有刷电调，有刷电机调就是用来控制（）的设备。

- A. 有刷直流电机拉力
- B. 有刷直流电机推力
- C. 有刷直流电机转速
- D. 有刷直流电机扭力

答案：C

210. 通过改变电流电压以及（）就可用实现对有刷直流电机转速以及正反转的控制。

- A. 电量
- B. 导线的粗细
- C. 电线的长短
- D. 传导反向

答案：D

211. 安装在无刷电机转子上的永久磁铁的性能，在很大程度上决定电机的特性，目前采用的永磁材料有（）

- A. 硅
- B. 铜
- C. 铝镍钴钨铁硼
- D. 金

答案：C

212. 无刷电机工作，使用无刷电调，无刷电调可以通过电调本身的（）在不修改硬件顺序的条件下实现电机的换向

- A. 电量
- B. 导线的粗细
- C. 电流大小
- D. 内置程序

答案：D

213. 不管是有刷还是无刷，同系列相同尺寸的情况下，都是线圈数越少，流过电机的电流就越（）

- A. 小
- B. 大

C. 慢

D. 快

答案: B

214. 一般来说定子的三相绕组有 ( ) 两种连接方式

A. 矩形

B. 星形和三角

C. 圆形

D. 长方形

答案: B

215. 在无刷电机工作时改变电流方向的这个动作叫做 ( )

A. 换向

B. 升压

C. 降压

D. 转换

答案: A

216. 利用霍尔效应产生电压输出的元器件称为 ( )

A. 热胀冷缩

B. 摩擦起电

C. 霍尔元件

D. 电磁感应

答案: C

217. 在无刷直流电机中, 受定子绕组产生的合成磁场的作用, 转子沿着一定的方向 ( ) 动作

A. 静止

B. 连续转动

C. 走走停停

D. 卡死

答案: B

218. 无刷直流电动机绕组反电动势的过零点严格反映了转子 ( ) 的位置

A. 齿轮

B. 步进

C. 磁极

D. 螺丝

答案: C

219. 将偏差的比例、积分、微分通过线性组合构成了控制量并用这一控制量对被控制对象进行控制的技术称为 ( )

A. 步进控制

B. PID控制

C. 脉冲控制

D. 伺服

答案: B

220. 比例控制是一种最简单的控制方式, 控制器的输出与输入误差信号成 ( ) 关系

A. 比例

B. 关联

C. 错误

D. 无关

答案: A

221. 在微分控制中, 控制器的输出与输入误差信号的微分 (即误差的变化率) 成 ( ) 关系

A. 反比

B. 关联

- C. 正比
- D. 无关

答案: C

222. 反电动势过零检测, 需要不停地对比较中点电压和U相、V相、W相三个端点的电压, 以检测每相感生电动势的 ( ) 事件

- A. 归零
- B. 过零
- C. 递增
- D. 递减

答案: B

223. PPM是遥控模型中比较通用的一种信号格式, 其原理是通过检测给定频率的PPM信号的占空比来获得 ( ) 信号

- A. 操作
- B. 控制
- C. 指令
- D. 高低

答案: C

224. 电机启动后发热, 超过温升标准或者冒烟的可能原因有 ( )

- A. 电机掉漆了
- B. 电机电压太低
- C. 电机温度过低
- D. 电源电压超过电机额定电压标准

答案: D

225. 转轴通过轴承支撑转动, 是负责最重的部分, 又是容易磨损的部件, 因此应该对轴承进行经常性的 ( )

- A. 破坏
- B. 检修与维护
- C. 紧固螺丝
- D. 拆除螺丝

答案: B

226. 电机轴弯曲的程度不大, 可用采用打磨的办法进行修整; 若弯曲超过 ( ), 可以借用压力机进行修整, 修正后将表面磨光, 恢复原样即可

- A. 0.1mm
- B. 0.3mm
- C. 0.2mm
- D. 0.5mm

答案: C

227. 电机轴裂纹或者断裂, 轴的横向裂纹深度不超过轴直径 ( ), 纵向裂纹深度不超过轴长的 ( ) 时, 可以先进行堆焊, 再进行修整, 以达到标准

- A. 10%~15%、10%
- B. 10%~20%、10%
- C. 10%~15%、30%
- D. 10%~30%、10%

答案: A

228. 现场环境, 为了进一步了解直流低压伺服电机运行中的缺陷, 有条件时可在拆卸前做一次 ( )

- A. 假安装
- B. 检查实验
- C. 观测参数

D. 直接通电

答案：B

229. 无刷直流电机在使用一段时间后，轴承内部的滚珠有可能磨损而导致轴承旋转不顺畅，电机运转过程中出现一些异响，这时需要（）

- A. 更换电机转子
- B. 更换电机定子
- C. 更换电机轴承
- D. 更换电机磁钢

答案：C

230. 电调损坏，最常见的是MOS管烧坏，所以第一步就应该检查并更换损坏的MOS管，下列（）说法是合理的

- A. 建议不一定要更换同一批次的
- B. MOS管的型号可以随便更换
- C. 更换后的MOS管不需要再次绝缘处理DMOS管的功率可以随便扩充

答案：A

231. 以下可对交流伺服电动机进行调速的方法是（）。

- A. 改变电压的大小
- B. 改变电动机的供电频率
- C. 改变电压的相位
- D. 改变电动机转子绕组匝数

答案：B

232. 传感器主要是采集目标数据信号的装置，监视目标位置变化使用的传感器是（）。

- A. 双目传感器
- B. 超声波传感器
- C. 光流传感器
- D. GPS接收机

答案：D

233. 下列不属于三维设计软件的是（）。

- A. CATIA
- B. AutoCAD
- C. Pro/Engineer
- D. Missionplaner

答案：D

234. 工艺尺寸链用于定位基准与（）不重合时尺寸换算、工序尺寸计算及工序余量解算等。

- A. 装配基准
- B. 工艺基准
- C. 设计基准
- D. 工序基准

答案：C

235. M系统中的加工模拟无法检查（）。

- A. 刀具磨损分析
- B. 加工精度检查
- C. 加工程序验证
- D. 优化加工过程

答案：A

236. 在夹具中，用一个平面对工件进行定位，可限制工件的（）自由度。

- A. 两个
- B. 三个
- C. 四个

D. 五个

答案：B

237. 在切削速度加大到一定值后，随着切削速度继续加大，切削温度（）。

- A. 停止升高
- B. 平稳并趋于减小
- C. 继续升高
- D. 不变

答案：B

238. 与常规切削加工相比，高速切削加工的单位时间内材料切除率（）。

- A. 是常规切削加工的
- B. 低于常规切削加工
- C. 略高于常规切削加工
- D. 与常规切削加工相当

答案：A

239. 计算机控制系统实际运行时，需要由用户自行编写（），具有实时性、针对性、灵活性和通用性。

- A. 系统软件
- B. 开发软件
- C. 应用软件
- D. 实时软件

答案：C

240. 检测环节能够对输出进行测量，并转换成比较环节所需要的量纲，一般包括传感器和（）。

- A. 控制电路
- B. 转换电路
- C. 调制电路
- D. 逆变电路

答案：B

241. 各种各样的3D打印机中，精度最高、效率最高、售价也相对最高的是（）。

- A. 工业级3D打印机
- B. 专业级3D打印机
- C. 桌面级3D打印机
- D. 个人级3D打印机

答案：A

242. 一个线圈的电感与（）无关。

- A. 有无铁芯
- B. 尺寸
- C. 外加电压
- D. 匝数

答案：C

243. 编程人员在编程时使用的，并由编程人员在工件上指定某一固定点为坐标原点所建立的坐标系称为（）。

- A. 极坐标系
- B. 机床坐标系
- C. 工件坐标系
- D. 绝对坐标系

答案：C

244. 使用CAM软件编程时，必须指定被加工零件、刀具和（）。

- A. 加工坐标系

- B. 切削参数
- C. 加工余量
- D. 切削公差

答案：A

245. 表面粗糙度对零件使用性能的影响不包括（）。

- A. 对配合性质的影响
- B. 对摩擦、磨损的影响
- C. 对零件抗腐蚀性的影响
- D. 对零件塑性的影响

答案：D

246. 已知直齿圆柱齿轮模数 $m=2$

- A. 80mm
- B. 70mm
- C. 60mm
- D. 50mm

答案：A

247. 已知轴承的型号为6305, 则轴承的内径尺寸为（）。

- A. 50mm
- B. 5mm
- C. 305mm
- D. 25mm

答案：D

248. 直流小惯量伺服电动机在1s内可承受的最大转矩为额定转矩的（）。

- A. 1倍
- B. 3倍
- C. 2/3
- D. 10倍

答案：D

249. 以下（）情况不属于普通螺旋传动。

- A. 丝杠不动，螺母回转并作直线运动
- B. 丝杠回转，螺母作直线运动
- C. 螺母回转，丝杠作直线运动
- D. 螺母不动，丝杠回转并作直线运动

答案：C

250. 金属材料抵抗塑性变形或断裂的能力称为（）。

- A. 硬度
- B. 强度
- C. 塑性
- D. 脆性

答案：B

251. 铁碳合金相图有七点（）。

- A. 七线
- B. 六线
- C. 五线
- D. 四线

答案：B

252. 运行G28指令，机床将（）。

- A. 坐标系偏移
- B. 快速定位



- C. 做直线加工
- D. 返回参考点

答案: D

253. FNU系统中, M98指令是( )指令。

- A. 主轴高速范围
- B. 主轴低速范围
- C. 调用子程序
- D. 子程序结束

答案: C

254. 根据自己的性格特点选择合适的工作, 应该按( )进行选择。

- A. 职业成就
- B. 职业种类
- C. 职业收入
- D. 职业意义

答案: B

255. 当前, 加工中心进给系统的驱动方式多采用( )。

- A. 电气伺服进给系统
- B. 油压伺服进给系统
- C. 气压、油压混合伺服进给系统
- D. 液压电气联合式

答案: A

256. 提高机床动刚度的有效措施是( )。

- A. 减少偏斜度
- B. 增大偏斜度
- C. 增大阻尼
- D. 减小摩擦

答案: C

257. 双速电动机高速运行时, 定子绕组采用( )连接。

- A. 双星型
- B. 三角形
- C. 星-三角形
- D. 星型

答案: A

258. 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。

- A. 相同
- B. 不同
- C. 无所谓
- D. 分离越大越好

答案: A

259. 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. 安全模式
- B. 编辑模式
- C. 操作模式
- D. 管理模式

答案: D

260. 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。

- A. OFF

- B. ON
- C. 不变
- D. 急停报错

答案：A

261. 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( )。

- A. 有效
- B. 无效
- C. 延时后有效
- D. 视情况而定

答案：B

262. 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. 只与运动速度有关
- B. CNT值大小,与运行轨迹关系不大
- C. CNT值越大,运行轨迹越精准
- D. CNT值越小,运行轨迹越精准

答案：D

263. 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( )。

- A. 示教最低速度来运行
- B. 程序给定的速度运行
- C. 示教最高速度来限制运行
- D. 程序报错

答案：A

264. 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。

- A. 无限制
- B. 1个
- C. 3个
- D. 5个

答案：B

265. 职业道德活动中,对客人做到( )是符合语言规范的具体要求的。

- A. 语气严肃,维护自尊
- B. 语速要快,不浪费客人时间
- C. 言语细致,反复介绍
- D. 用尊称,不用忌语

答案：D

266. 为了获得非常平稳的加工过程,希望作业启动(位置为零)时( )。

- A. 速度为零,加速度恒定
- B. 速度为零,加速度为零
- C. 速度恒定,加速度为零
- D. 速度恒定,加速度恒定

答案：B

267. 在工作中要处理好同事间的关系,正确的做法是( )。

- A. 多了解他人的私人生活,才能关心和帮助同事
- B. 对于难以相处的同事,尽量予以回避
- C. 对于有缺点的同事,要敢于提出批评
- D. 对故意诽谤自己的人,要“以其人之道还治其人之身”

答案：C

268. FMC是（ ）的简称。

- A. 永磁式伺服系统
- B. 计算机控制系统
- C. 柔性制造单元
- D. 加工中心

答案：C

269. 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. 挠性制造系统
- B. 刚性制造系统
- C. 弹性制造系统
- D. 柔性制造系统

答案：D

270. 工业机器人的额定负载是指在规范范围内（ ）所能承受的最大负载允许值。

- A. 末端执行器
- B. 手臂
- C. 手腕机械接口处
- D. 机座

答案：C

271. 步进电机转动后，其输出转矩随着工作频率增高而（ ）。

- A. 上升
- B. 下降
- C. 不变
- D. 前三种情况都有可能

答案：B

272. 采用脉宽调制（PWM）进行直流电动机调速驱动时，通过改变（ ）来改变电枢回路的平均电压，从而实现直流电动机的平滑调速。

- A. 脉冲的频率
- B. 脉冲的宽度
- C. 脉冲的正负
- D. 其他参数

答案：B

273. 含有微处理器，可进行程序编制或适应条件变化的接口是（ ）。

- A. 零接口
- B. 被动接口
- C. 主动接口
- D. 智能接口

答案：D

274. 通常，数控精密镗铣床等高精度数控设备，其伺服系统的控制方式均采用（ ）。

- A. 混合控制
- B. 开环控制
- C. 半闭环控制
- D. 闭环控制

答案：D

275. 下列哪个是传感器的动特性（ ）。

- A. 灵敏度
- B. 线性度
- C. 幅频特性
- D. 量程

答案：C

276. 以下产品不属于机电一体化产品的是（ ）。

- A. 复印机
- B. 工业机器人
- C. 空调
- D. 电子计算机

答案：D

277. 多级齿轮传动中，各级传动比相等的分配原则适用于按（ ）设计的传动链。

- A. 重量最轻原则（小功率装置）
- B. 输出轴的转角误差最小原则
- C. 最小等效转动惯量原则
- D. 重量最轻原则（大功率装置）

答案：A

278. 幅频特性和相频特性是模拟式传感器的（ ）。

- A. 输入特性参数
- B. 静态特性指标
- C. 动态特性指标
- D. 输出特性参数

答案：C

279. 受控变量是机械运动的一种反馈控制系统称（ ）。

- A. 数控机床
- B. 顺序控制系统
- C. 伺服系统
- D. 工业机器人

答案：C

280. 闭环控制的驱动装置中，丝杠螺母机构位于闭环之外，所以它的（ ）。

- A. 回程误差和传动误差都不会影响输出精度
- B. 传动误差不影响输出精度，但回程误差影响输出精度
- C. 回程误差不影响输出精度，但传动误差影响输出精度
- D. 回程误差和传动误差都会影响输出精度

答案：A

281. 以下可对交流伺服电动机进行调速的方法是（ ）。

- A. 改变电压的大小
- B. 改变电动机的供电频率
- C. 改变电压的相位
- D. 改变电动机转子绕组匝数

答案：B

282. 加速度传感器的基本力学模型是（ ）。

- A. 弹簧—质量系统
- B. 阻尼—质量系统
- C. 弹簧—阻尼系统
- D. 弹簧系统

答案：B

283. 齿轮传动的总等效惯量与传动级数（ ）。

- A. 在一定级数内有关
- B. 无关
- C. 有关
- D. 在一定级数内无关

答案：A

284. 顺序控制系统是按照预先规定的次序完成一系列操作的系统，顺序控制器通常用（ ）。

- A. 单片机
- B. 2051
- C. PLC
- D. DSP

答案：C

285. 伺服控制系统一般包括控制器、被控对象、执行环节、比较环节和（ ）等个五部分。

- A. 存储电路
- B. 转换电路
- C. 检测环节
- D. 换向结构

答案：C

286. 齿轮传动的总等效惯量随传动级数（ ）。

- A. 增加而增加
- B. 增加而减小
- C. 减小而减小
- D. 变化而不变

答案：B

287. 滚珠丝杠螺母副结构类型有两类：外循环插管式和（ ）。

- A. 外循环反向器式
- B. 内循环插管式
- C. 内、外双循环
- D. 内循环反向器式

答案：A

288. 直流测速发电机输出的是与转速（ ）。

- A. 成反比的交流电压
- B. 成正比的直流电压
- C. 成正比的交流电压
- D. 成反比的直流电压

答案：B

289. 检测环节能够对输出进行测量，并转换成比较环节所需要的量纲，一般包括传感器和（ ）。

- A. 转换电路
- B. 控制电路
- C. 调制电路
- D. 逆变电路

答案：A

290. 以下可对异步电动机进行调速的方法是（ ）。

- A. 改变电动机的供电频率
- B. 改变电压的大小
- C. 改变电压的相位
- D. 改变电动机转子绕组匝数

答案：A

291. 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：C

292. 步进电动机，又称电脉冲马达，是通过（ ）决定转角位移的一种伺服电动机。

- A. 脉冲的相位
- B. 脉冲的宽度
- C. 脉冲的数量
- D. 脉冲的占空比

答案：C

293. PWM指的是（ ）。

- A. 机器人
- B. 计算机集成系统
- C. 脉宽调制
- D. 可编程控制器

答案：C

294. 在数控系统中，复杂连续轨迹通常采用（ ）方法实现。

- A. 自动
- B. 切割
- C. 画线
- D. 插补

答案：D

295. 在三相电路中，功率因数角是指（ ）。

- A. 线电压和相电流之间的夹角
- B. 相电压和相电流之间的夹角
- C. 相电压和线电流之间的夹角
- D. 线电压和线电流之间的夹角

答案：B

296. 用户的功率因数低，将不会导致（ ）。

- A. 用户有功负荷提升
- B. 用户电压降低
- C. 设备容量需求增大
- D. 线路损耗增大

答案：A

297. 在正弦交流电的一个周期内，随着时间变化而改变的是（ ）。

- A. 有效值
- B. 最大值
- C. 瞬时值
- D. 平均值

答案：C

298. 将一根电阻为R的电阻线对折起来，双股使用时，它的电阻等于（ ）。

- A. 2R
- B. R/2
- C. 4R
- D. R/4

答案：D

299. 在并联交流电路中，总电流等于各个分支电流的（ ）。

- A. 相量和
- B. 代数和
- C. 总和
- D. 方根和

答案：A

300. 识别通信电缆规格形式和用途的代号是（ ）。

- A. 电缆绝缘
- B. 电缆型号
- C. 电缆芯线
- D. 外护层

答案：B

301. 在并联直流电路中，总电流为各支路电流（ ）。

- A. 倒数和
- B. 之积
- C. 之商
- D. 之和

答案：D

302. 两只额定电压相同的灯泡，串联在适当的电压上，则功率较大的灯泡（ ）。

- A. 无法比较
- B. 发热量大
- C. 与功率较小的发热量相等
- D. 发热量小

答案：D

303. 一个线圈的电感与（ ）无关。

- A. 匝数
- B. 尺寸
- C. 有无铁芯
- D. 外加电压

答案：D

304. 在电力系统中，发电机的容量和变压器的容量一般呈现出一种（ ）的关系。

- A. 变压器的容量大于发电机容量
- B. 几乎是相等的局面
- C. 发电机容量大于变压器容量
- D. 不能确定

答案：A

305. 二次回路中文字符号FU表示（ ）。

- A. 熔断器
- B. 电阻
- C. 白炽灯
- D. 远动信号

答案：B

306. 由测量仪表、继电器、控制及信号器具等设备连接成的回路称为（ ）。

- A. 一次回路
- B. 二次回路
- C. 仪表回路
- D. 远动回路

答案：B

307. 所谓对称三相负载就是（ ）。

- A. 三个相电流有效值相等，三个相电压相等且相位角互差 $120^\circ$
- B. 三个相电压相等且相位角互差 $120^\circ$
- C. 三相负载阻抗值相等，且阻抗角相等
- D. 三个相电流有效值相等

答案：C

308. 交流电流I通过某电阻，在一定时间内产生的热量，与某直流电流I在相同时间内通过该电阻所产生的热量相等，那么就把它直流电流I定义为交流电流i的（ ）。

- A. 最小值
- B. 最大值
- C. 有效值
- D. 瞬时值

答案：C

309. 有两个正弦量，其瞬时值的表达式分别为： $u=220\sin(\omega t-10^\circ)$ ， $i=5\sin(\omega t-40^\circ)$ ，可见（ ）。

- A. 电压超前电流 $50^\circ$
- B. 电流滞后电压 $40^\circ$
- C. 电流滞后电压 $30^\circ$
- D. 电流超前电压 $30^\circ$

答案：C

310. 三个相同的电阻串联总电阻是并联时总电阻的（ ）。

- A. 6倍
- B. 9倍
- C. 3倍
- D. 1/9

答案：B

311. 电感线圈在直流电路中相当于（ ）。

- A. 短路
- B. 开路
- C. 电压源
- D. 大电阻

答案：A

312. 在含有电容的电路中，通过电容器的是（ ）。

- A. 直流电压
- B. 直流电流
- C. 交流电流
- D. 直流电动势

答案：C

313. 变压器中性点接地属于（ ）。

- A. 工作接零
- B. 保护接地
- C. 工作接地
- D. 保护接零

答案：C

314. 为了保障人身安全，将电气设备正常情况下不带电的金属外壳接地称为（ ）。

- A. 保护接地
- B. 工作接地
- C. 工作接零
- D. 保护接零

答案：A

315. 交流电流表或交流电压表，指示的数值是（ ）。

- A. 平均值
- B. 有效值
- C. 最大值
- D. 瞬时值

答案：B

316. 要使主站系统能正确接收到厂站端设备的信息，必须使主站与厂站端的（ ）一致。



- A. 通信规约
- B. 设备型号
- C. 通道带宽
- D. 系统软件

答案：A

317. 通讯双方对话时应遵循的一系列约定，称为（ ）。

- A. 格式
- B. 定义
- C. 约定
- D. 规约

答案：D

318. 电力系统发生故障时，最基本的特征是（ ）。

- A. 电压降低，电流增大
- B. 电流增大，电压升高
- C. 电流减少，电压升高
- D. 电流减少，电压降低

答案：A

319. 有一个直流电路，电源电动势为10V，电源内阻为1欧姆，向负载R供电。此时负载从电源获得最大功率，则负载电阻R为（ ）欧姆。

- A. 1.5
- B. 9
- C.  $\infty$
- D. 1

答案：D

320. RLC串联电路中，如果把L增大一倍，C减小到原有的1/4，则该电路的谐振频率变为原频率f的（ ）。

- A. 1.414倍
- B. 2倍
- C. 4倍
- D. 1/2倍

答案：A

321. 压电式加速度传感器是（ ）传感器。

- A. 结构型
- B. 适于测量直流信号
- C. 适于测量缓变信号
- D. 适于测量动态信号

答案：D

322. 沿石英晶体的光轴Z的方向施加作用力时，（ ）。

- A. 晶体不产生压电效应
- B. 在晶体的电轴X方向产生电荷
- C. 在晶体的机械轴Y方向产生电荷
- D. 在晶体的光轴Z方向产生电荷

答案：A

323. 在电介质极化方向施加电场，电介质产生变形的现象称为（ ）。

- A. 正压电效应
- B. 逆压电效应
- C. 横向压电效应
- D. 纵向压电效应

答案：B

324. 天然石英晶体与压电陶瓷比，石英晶体压电常数（ ），压电陶瓷的稳定性（ ）。

- A. 高，差
- B. 高，好
- C. 低，差
- D. 低，好

答案：C

325. 沿石英晶体的电轴X的方向施加作用力产生电荷的压电效应称为（ ）。

- A. 正压电效应
- B. 逆压电效应
- C. 横向压电效应
- D. 纵向压电效应

答案：C

326. 于有功功率和无功功率，错误的说法是（ ）。

- A. 无功功率有正有负
- B. 无功功率就是无用的功率
- C. 在RLC电路中，有功功率就是在电阻上消耗的功率
- D. 在纯电感电路中，无功功率的最大值等于电路电压和电流的乘积

答案：B

327. 当变压器油温升高时，测温探头的电阻阻值（ ）。

- A. 变大
- B. 变小
- C. 不变
- D. 不一定

答案：A

328. 开关量输入光电隔离的电路要求是（ ）。

- A. 两个电源且各自接地，两地分开
- B. 两个电源，共地
- C. 交流、直流各一个电源
- D. 一个电源

答案：A

329. 电力系统在运行中发生短路故障时，通常伴随着电压（ ）。

- A. 越来越稳定
- B. 大幅度上升
- C. 急剧下降
- D. 不受影响

答案：C

330. 测量电流互感器极性的目的是（ ）。

- A. 保证外部接线正确
- B. 满足负载要求
- C. 提高保护装置动作灵敏度
- D. 提高保护可靠性

答案：A

331. 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. 经消弧绕组接地
- B. 不接地
- C. 直接接地
- D. 经高阻抗接地

答案：C

332. 运行中的电流互感器一次侧最大负荷电流不得超过额定电流的（ ）。

- A. 2倍
- B. 1倍
- C. 5倍
- D. 3倍

答案：A

333. 下列哪种接线的电压互感器可测对地电压（ ）。

- A. Y, yn
- B. YN, yn
- C. Y, y
- D. D, yn

答案：B

334. 电压互感器的误差与（ ）有关。

- A. 二次阻抗
- B. 相角误差
- C. 电流比误差
- D. 电压比误差

答案：A

335. 在变压器中性点装设消弧线圈的目的是（ ）。

- A. 限制变压器故障电流
- B. 补偿电网接地的电容电流
- C. 提高电网电压水平
- D. 吸收无功

答案：B

336. 测量不平衡三相四线电路的有功功率宜采用（ ）方法。

- A. 三表法
- B. 两表法
- C. 单表法
- D. 两/三表法均可

答案：A

337. 中性点装设消弧线圈后，接地故障时的电感电流大于电容电流，此时的补偿方式为（ ）。

- A. 欠补偿方式
- B. 全补偿方式
- C. 过补偿方式
- D. 无补偿

答案：C

338. 对于普通螺栓联接，在拧紧螺母时，螺栓所受的载荷是（ ）。

- A. 拉力和扭矩
- B. 扭矩
- C. 压力
- D. 拉力

答案：A

339. 螺管型电感传感器按照其工作原理应属于（ ）传感器。

- A. 差动变压器式
- B. 互感式
- C. 自感式
- D. 涡流式

答案：C

340. CIMS表示为（ ）。

- A. 生产计划与控制
- B. 计算机辅助工程
- C. 计算机集成制造系统
- D. 计算机辅助制造

答案：C

341. 数据库管理系统中，能实现对数据库中的数据进行插入/修改/删除的功能称为（ ）。

- A. 数据管理功能
- B. 数据操作功能
- C. 数据定义功能
- D. 数据控制功能

答案：B

342. 工业工程起源于（ ），在国际上有近百年的历史。

- A. 德国
- B. 日本
- C. 美国
- D. 英国

答案：C

343. 支撑大数据业务的基础是（ ）。

- A. 数据应用
- B. 数据科学
- C. 数据硬件
- D. 数据人才

答案：A

344. 下列关于大数据的分析理念的说法中，错误的是（ ）。

- A. 在数据规模上强调相对数据而不是绝对数据
- B. 在分析方法上更注重相关分析而不是因果分析
- C. 在分析效果上更追究效率而不是绝对精确
- D. 在数据基础上倾向于全体数据而不是抽样数据

答案：A

345. 管理的基本职能主要指：计划、组织、领导、（ ）。

- A. 指挥
- B. 协调
- C. 沟通
- D. 控制

答案：D

346. （ ）与MES的集成实现了车间计划指令与机床的物理关联。

- A. MIS
- B. APS
- C. SFC
- D. DNC

答案：D

347. 在数据生命周期管理实践中，（ ）是执行方法。

- A. 数据管理和维护
- B. 数据存储和备份规范
- C. 数据价值发觉和利用
- D. 数据应用开发和管理

答案：A

348. 两化融合包括技术融合、（ ）融合、业务融合和产业衍生。

- A. 产品
- B. 科学
- C. 信息
- D. 创新

答案：A

349. 仿真控制器不能实现的功能是（ ）。

- A. 控制仿真开始和停止
- B. 控制仿真时间
- C. 编程
- D. 控制仿真速度

答案：C

350. 在虚拟仿真系统中，下列关于各坐标系描述中，正确的是（ ）。

- A. 父坐标系是全局坐标系，具有固定的原点
- B. 可以使用世界坐标系进行全局定位
- C. 一个对象只能拥有一个物体坐标系
- D. 父坐标系是其它坐标系的基础

答案：B

351. 智能制造虚拟仿真系统解决的核心问题不是（ ）。

- A. 成本高
- B. 复杂机构
- C. 精度提升
- D. 危险环境

答案：A

352. 在虚拟仿真系统中，程序选项卡（ ）命令可在更改机器人的位置、坐标框或者这些参照的任何其他对象时，使机器人3D空间中的位置不会移动。

- A. 至世界（坐标系）
- B. 限位停止
- C. 至参考（坐标系）
- D. 信号

答案：A

353. 未来 RFID 的发展趋势是（ ）。

- A. 高频RFID
- B. 超高频RFID
- C. 低频RFID
- D. 微波RFID

答案：B

354. 在 RFID 系统中，电子标签的天线必须满足一些性能要求。下列几项要求中哪一项不需要满足（ ）。

- A. 阻抗要足够大
- B. 要具有鲁棒性
- C. 价格不应过高
- D. 体积要足够小

答案：A

355. 在射频识别应用系统上主要采用三种传输信息保护方式，下列哪一种不是射频识别应用系统采用的传输信息保护方式是（ ）。

- A. 认证传输方式
- B. 加密传输方式
- C. 混合传输方式
- D. 分组传输方式

答案：D

356. 通信双方都拥有一个相同的保密的密钥来进行加密、解密，即使二者不同，也能够由其中一个很容易的推导出另外一个。该类密码体制称为（ ）。

- A. 非对称密码体制
- B. 对称密码体制
- C. RSA算法
- D. 私人密码体制

答案：B

357. RFID. 信息系统可能受到的威胁有两类：一类是物理环境威胁，一类是人员威胁，下列哪一项属于人员威胁是（ ）。

- A. 电磁干扰
- B. 断电
- C. 设备故障
- D. 重放攻击

答案：D

358. 射频识别系统中的加密数据传输所采用的密码体制是（ ）。

- A. 序列密码体制
- B. RSA算法
- C. DES算法
- D. 非对称密码体制

答案：A

359. 射频识别系统中的哪一个器件的工作频率决定了整个射频识别系统的工作频率，功率大小决定了整个射频识别系统的工作距离（ ）。

- A. 上位机
- B. 读写器
- C. 电子标签
- D. 计算机通信网络

答案：B

360. 当前大数据技术的基础是由（ ）首先提出的。

- A. 百度
- B. 谷歌
- C. 微软
- D. 阿里巴巴

答案：B

361. 下列（ ）不是大数据提供的用户交互方式。

- A. 图形化展示
- B. 任意查询和分析
- C. 统计分析和数据挖掘
- D. 企业报表

答案：A

362. 数据仓库的最终目的是（ ）。

- A. 收集业务需求
- B. 建立数据仓库逻辑模型
- C. 开发数据仓库的应用分析
- D. 为用户和业务部门提供决策支持

答案：D

363. 美国海军军官莫里通过对前人航海日志的分析，绘制了新的航海路线图，标明了大风与洋流可能发生的地点。这体现了大数据分析理念中的（ ）。

- A. 在分析效果上更追究效率而不是绝对精确

- B. 在数据基础上倾向于全体数据而不是抽样数据
- C. 在分析方法上更注重相关分析而不是因果分析
- D. 在数据规模上强调相对数据而不是绝对数据

答案：C

364. 根据供应链容量与用户需求的关系，可以划分为（ ）。 ①平衡的供应链 ②倾斜的供应链 ③动态的供应链 ④稳定的供应链

- A. ①②
- B. ③④
- C. ①②④
- D. ①③

答案：A

365. 以下哪个选项不属于方法研究的内容（ ）。

- A. 动作分析
- B. 程序分析
- C. 作业分析
- D. 工艺分析

答案：D

366. 模特法把生产实际中的操作动作归纳为（ ）种基本动作。

- A. 19
- B. 21
- C. 17
- D. 15

答案：B

367. 高温环境常有的基本类型（ ）。 ①高温、强热辐射作业②高温、高湿作业③夏天露天作业 ④高温作业

- A. ①②③
- B. ①②③④
- C. ①③
- D. ①②④

答案：A

368. 制造资源计划是在物料需求计划基础上扩展（ ）的功能而形成的适应制造企业的综合信息化系统。

- A. 物料清单
- B. 生产调度
- C. 财务管理
- D. 库存管理

答案：C

369. 速度评比尺度有 60 分法、120 分法和（ ）分法三种方式。

- A. 75
- B. 80
- C. 85
- D. 90

答案：A

370. （ ）是以一个个单独的零部件组成最终产品的生产方式。

- A. 批量生产
- B. 流程型制造
- C. 单件生产
- D. 离散型制造

答案：D

371. ( ) 是运用各种技术来确定合格工人按规定的作业标准, 完成某项工作所需的时间。

- A. 方法研究
- B. 作业测定
- C. 工作研究
- D. 标准时间

答案: B

372. ( ) 是协调物资管理和实物配送, 以满足客户需要, 并达到节省资金占用和物流费用目的的过程。

- A. 物流管理
- B. 现场管理
- C. 定置管理
- D. 质量管理

答案: A

373. 美国学者认为为达到组织目标, 领导者界定和构造自己与下属的角色倾向程度叫 ( )。

- A. 高结构维度
- B. 关怀维度
- C. 高关怀维度
- D. 结构维度

答案: D

374. 输入状态和数据发生变化后, ( ) 中的相应单元的状态和数据也不会改变。

- A. 输入映像区
- B. I/O映像区
- C. 输出映像区
- D. 输出锁存器

答案: B

375. 程序执行阶段, PLC按照 ( ), 从上至下的顺序对用户程序进行扫描。

- A. 从左往右
- B. 从右往左
- C. 从高往低
- D. 从低往高

答案: A

376. 在执行完用户所有程序后, PLC将 ( ) 中的内容送到寄存输出状态的输出锁存器中。

- A. I/O映像区
- B. 输入映像区
- C. 输出锁存器
- D. 输出映像区

答案: D

377. PLC的一个扫描过程周期需要经过的阶段有输入采样、程序执行、 ( )。

- A. 上电运行
- B. 循环扫描
- C. 掉电停止
- D. 输出刷新

答案: D

378. 西门子公司近些年新推出的紧凑型控制器, ( ) 定位在原有的SIMATIC S7-200和S7-300产品之间。

- A. S7-1200
- B. S7-1500
- C. S7-400
- D. SMART



答案：A

379. 西门子CPU 1516-3 PN PLC，位操作指令的处理时间典型值为10（ ）。

- A. S
- B. mS
- C. uS
- D. nS

答案：D

380. 运动控制功能支持（ ）、定位轴和外部编码器工艺对象。

- A. 速度控制轴
- B. 方向轴
- C. 运动轴
- D. 驱动轴

答案：A

381. 当我们选择PLC时，通常不需要考虑（ ）性能指标？

- A. 外观
- B. 存储器容量
- C. 扫描速度
- D. 指令种类和条数

答案：A

382. S7-200和S7-1200都支持通过RS232 和（ ）实现点对点通信。

- A. PROFINET
- B. PROFIBUS
- C. RS485
- D. I/O

答案：C

383. 数字量输入类型有（ ）和漏型两种。

- A. 栅型
- B. 源型
- C. 发射型
- D. 集电型

答案：B

384. S7-1200模拟量模块有（ ）种接线方式。

- A. 1
- B. 2
- C. 3
- D. 4

答案：C

385. CPU226型PLC本机I/O点数为（ ）。

- A. 14/10
- B. 8/16
- C. 24/16
- D. 14/16

答案：C

386. S7-1200总线电流是CPU提供给每个扩展I/O所消耗的（ ）V DC总线电流能力的参数。

- A. 5
- B. 15
- C. 24
- D. 36

答案：A

387. 集成模拟I/O所有输入仅支持( )V, 所有输出仅支持0-20mA。

- A. 0-5
- B. 0-10
- C. 0-20
- D. 0-220

答案: B

388. PLC控制系统的主要设计内容不包括( )。

- A. 选择用户输入设备、输出设备、以及由输出设备驱动的控制对象
- B. PLC的选择
- C. PLC的保养和维护
- D. 分配I/O点, 绘制电气连接图, 考虑必要的安全保护措施

答案: C

389. 下列不属于S7-1200 CPU的类型有( )。

- A. AC/DC/RLY
- B. AC/AC/RLY
- C. DC/DC/DC
- D. DC/DC/RLY

答案: B

390. 监控表用什么数据格式显示 BCD 码( )。

- A. 二进制
- B. 八进制
- C. 十进制
- D. 十六进制

答案: D

391. STEP 7中下面数据类型不能进行比较的是( )。

- A. 字节
- B. 整数
- C. 双整数
- D. 实数

答案: A

392. S7-1200中的基本数据类型有( )、算术数据类型、时间数据类型、BCD码。

- A. DTL
- B. 位数据类型
- C. 字符串
- D. 数组

答案: B

393. 下列不属于PLC硬件系统组成的是( )。

- A. 用户程序
- B. 输入输出接口
- C. 中央处理单元
- D. 通讯接口

答案: A

394. MW0是位存储器中的第一个字, MW4是位存储器中的第( )个字。

- A. 1
- B. 2
- C. 3
- D. 4

答案: C

395. WORD (字)是16位( )符号数, INT (整数)是16位( )符号数。

- A. 无, 无
- B. 无, 有
- C. 有, 无
- D. 有, 有

答案: B

396. ( ) 是MD100中最低的8位对应的字节。

- A. MB100
- B. MB101
- C. MB102
- D. MB103

答案: D

397. S7-200系列可编程序控制器的直流电源输入范围是 ( )。

- A. 24-220VAC
- B. 220-380VAC
- C. DC24C
- D. 86-220VAC

答案: C

398. PLC输入模块本身的故障描述不正确的是 ( )。

- A. 没有输入信号, 输入模块指示灯不亮是输入模块的常见故障
- B. PLC输入模块本身的故障可能性极小, 故障主要来自外围的元部件
- C. 输入模块电源接反会烧毁输入端口的元器件
- D. PLC输入使用内部电源, 给信号时, 指示灯不亮, 可能是内部电源烧坏

答案: C

399. 以下不属于PLC外围输入故障的是 ( )。

- A. 接近开关故障
- B. 按钮开关短路
- C. 传感器故障
- D. 继电器

答案: D

400. S7-1200传感器电源是CPU提供给外接传感器供电 ( ) V DC电源能力的参数。

- A. 5
- B. 15
- C. 24
- D. 36

答案: C

401. PLC数字量输入电路按照公共端 (COM端) 电流的流向可分为 ( )、漏型输入。

- A. 共阴极
- B. 共阳极
- C. 源型输入
- D. 交流输入

答案: C

402. CPU1214C有集成的 ( ) 点模拟量输出。

- A. 0
- B. 1
- C. 2
- D. 3

答案: A

403. 立即输出指令可以用于下面哪个量中 ( )。

- A. I

- B. Q
- C. V
- D. M

答案: B

404. STOP模式下, S7-1200 CPU单元集成DO通道输出的信号状态不包括哪种( )。

- A. 输出STOP前状态
- B. 输出替代值1
- C. 输出替代值0
- D. 输出随机状态

答案: D

405. PLC数字量输出回路类型不包括( )。

- A. 继电器输出
- B. 晶体管输出
- C. 接触器输出
- D. 晶闸管输出

答案: C

406. S7-1200 PLC存储器中位存储器的标识符是( )。

- A. I
- B. Q
- C. M
- D. DB

答案: C

407. 西门子1200PLC, 其CPU型号为1214及以上的PLC, 它的位存储器(M)的大小是( )个字节。

- A. 1024
- B. 2048
- C. 4096
- D. 8912

答案: D

408. 存储器要访问的数据的大小不包括( )。

- A. Byte
- B. DByte
- C. Word
- D. DWord

答案: B

409. 对于PLC1200全局存储器, CPU 提供了各种专用存储区, 其中不包括( )。

- A. 输入
- B. 输出
- C. 位存储器
- D. 数据块DB

答案: D

410. 西门子1200PLC, 在使用位寄存器变量时, 下列( )地址会提示输入地址不在有效地址范围内。

- A. MB100
- B. MB2000
- C. MB4000
- D. MB9000

答案: D

411. 过程映像输入存储器允许程序对其进行( )访问。

- A. 只读
- B. 只写
- C. 读写
- D. 都不可以

答案：C

412. 在 LAD 或 FBD 中指定绝对地址时，STEP 7 会为此地址加上“（ ）”字符前缀，以指示其为绝对地址。

- A. %
- B. #
- C. \*
- D. &

答案：A

413. 下列S7-1200 PLC存储器地址中，属于位存储器是（ ）。

- A. I1.1
- B. Q2.2
- C. MB10
- D. MW20

答案：C

414. 向设备组态添加 CPU 和 I/O 模块时，STEP7会自动分配（ ）地址。

- A. I和M
- B. I和DB
- C. I和Q
- D. M和Q

答案：C

415. 无论模块是否使用所有点，STEP7都按每组（ ）点的方式分配数字量输入和输出。

- A. 4
- B. 8
- C. 16
- D. 32

答案：B

416. STEP7以2个为一组分配模拟量输入和输出，其中每个模拟点占用（ ）个字节。

- A. 4
- B. 8
- C. 16
- D. 32

答案：C

417. 通过在地址后面添加“:P”，不可以立即读取（ ）的数字量和模拟量输入。

- A. 电源模块
- B. SB
- C. SM
- D. 分布式模块

答案：A

418. 过程映像输入在用户程序中的标识符为（ ）。

- A. I
- B. Q
- C. M
- D. DB

答案：A

419. 循环周期开始，外部输入电路接通时，对应的过程映像输入位为（ ）。

- A. 0
- B. 1
- C. 2
- D. 3

答案: B

420. 在梯形图中, 可以使用 ( ) 过程映像输入位的常开触点和常闭触点。

- A. 1次
- B. 2次
- C. 4次
- D. 多次

答案: D

421. S7-200系列继电器输出的可编程控制器, 一个继电器输出点的最大通过电流是 ( )。

- A. 1A
- B. 0.5A
- C. 0.75A
- D. 2A

答案: D

422. 全局数据块存储的数据可以被 ( ) 代码块访问。

- A. 部分
- B. 指定
- C. 所有
- D. 通信

答案: C

423. 在FX系列PLC控制中可以用 ( ) 替代中间继电器。

- A. T
- B. C
- C. S
- D. M

答案: D

424. ( ) 存储器是非易失性的存储器, 用于保存用户程序、数据和组态信息。

- A. 装载
- B. 工作
- C. 断电保持
- D. 物理

答案: A

425. PLC不可以为 ( ) 提供临时存储器。

- A. 启动和程序循环
- B. 子程序运行
- C. 标准中断事件
- D. 错误中断事件

答案: B

426. PLC通过 ( ) 寄存器保持数据。

- A. 掉电保持
- B. 存储
- C. 缓存
- D. 复位

答案: A

427. 断电保持存储器用来防止在电源关闭时丢失数据, CPU提供了 ( ) 字节的保持存储器。

- A. 256

- B. 512
- C. 1024
- D. 2048

答案: D

428. ( ) 存储器用于存储代码块被处理时使用的临时数据。

- A. 装载
- B. 临时
- C. 工作
- D. 物理

答案: B

429. 下列不属于PLC使用的物理存储器是 ( )。

- A. RAM
- B. ROM
- C. EPROM
- D. Flash

答案: C

430. 脉冲定时器TP, 在输入信号IN的 ( ) 产生一个预置宽度的脉冲。

- A. 上升沿
- B. 下降沿
- C. 上升10mS后
- D. 下降10mS后

答案: A

431. 接通延时定时器TON, 输入IN变为1状态后, 经过预置的延迟时间, 定时器的输出Q变为 ( ) 状态。

- A. 0
- B. 1
- C. 2
- D. 3

答案: B

432. 脉冲定时器TP正在定时, 且IN输入为1状态, 若此时定时器复位线圈RT通电, 将使已耗时间清零, 但是Q输出保持 ( ) 状态。

- A. 0
- B. 1
- C. 2
- D. 3

答案: B

433. S7-1200断开延时定时器TOF中, PT为时间预置值, 下面预置值不合理的是 ( )。

- A. 2d
- B. 20h
- C. 23S
- D. 26d

答案: D

434. 在FX2N PLC中, ( ) 是积算定时器。

- A. T0
- B. T100
- C. T245
- D. T255

答案: D

435. 定时器TOF是 ( ) 定时器。

- A. 接通延时
- B. 关断延时
- C. 保持型接通延时
- D. 脉冲

答案: B

436. S7-1200断开延时定时器TOF中, ET为定时开始后经过的时间, 它的数据类型为( )位的Time。

- A. 2
- B. 8
- C. 16
- D. 32

答案: D

437. S7-1200定时器的种类不存在( )。

- A. TP
- B. TON
- C. TOF
- D. TOFR

答案: D

438. 在FX2N PLC中, T0的定时精度为( )。

- A. 10ms
- B. 100ms
- C. 1s
- D. 1ms

答案: B

439. 在FX系列PLC控制中可以用( )替代时间继电器。

- A. T
- B. C
- C. S
- D. M

答案: A

440. 可以用( )定时器来累计输入电路接通的若干个时间间隔。

- A. TP
- B. TON
- C. TOF
- D. TONR

答案: D

441. 在FX系列PLC中, 下列定时精度不属于10ms的是( )。

- A. T180
- B. T200
- C. T220
- D. T240

答案: A

442. S7-1200计数器中的加计数输入端是( )。

- A. CU
- B. CD
- C. CV
- D. PV

答案: A

443. 计数器中的变量CU、CD、Q的数据类型是( )。



- A. Bool
- B. Int
- C. Real
- D. Time

答案: A

444. CTD运算时, 当参数CD的值从0变为1时, CTD计数器会使计数值( )。

- A. 加1
- B. 减1
- C. 加PV值
- D. 减PV值

答案: B

445. 不属于S7-1200计数器的种类的是( )。

- A. CTU
- B. CTD
- C. CTUD
- D. CU

答案: D

446. 计数器中的变量CV的数据类型是( )。

- A. Word
- B. Dword
- C. Int
- D. Real

答案: C

447. FX2N系列可编程序控制器在使用计数器指令时需要配合使用( )指令。

- A. SET
- B. MCR
- C. PLS
- D. RST

答案: D

448. 在加计数器的设置输入S端的( ), 将PV端指定的预置送入计数器值。

- A. 高电平
- B. 低电平
- C. 上升沿
- D. 下降沿

答案: C

449. 只能使用字寻址方式来存取信息的寄存器是( )。

- A. S
- B. I
- C. HC
- D. AI

答案: D

450. 在S7-1200 PLC编程中, 不能使用的编程语言是( )。

- A. LAD
- B. FBD
- C. SCL
- D. STL

答案: D

451. PLC编程语言用得最普遍的是( )。

- A. 指令表

- B. 梯形图
- C. 顺序功能图
- D. 结构化文本

答案：B

452. PLC编程语言中梯形图是指( )。

- A. SFC
- B. LD
- C. ST
- D. FBD

答案：B

453. 下列哪项属于字寻址( )。

- A. VB10
- B. VW10
- C. ID0
- D. IO.2

答案：B

454. PLC 程序能对( )进行检查。

- A. 双线圈、指令、梯形图
- B. 电控电路
- C. 存储器
- D. 继电器

答案：A

455. 在PLC模拟仿真前要对程序进行( )。

- A. 程序删除
- B. 程序检查
- C. 程序备份
- D. 程序备注

答案：B

456. ( ) 程序的检查内容有指令检查、梯形图检查、软元件检查等。

- A. PLC
- B. HMI
- C. 计算机
- D. 变频器

答案：A

457. 下述对PLC存储器描述错误的是( )。

- A. 存放输入信号
- B. 存放用户程序
- C. 存放数据
- D. 存放系统程序

答案：A

458. 下列程序执行时可以中断用户程序的是( )。

- A. 功能块FB
- B. 功能FC
- C. 组织块OB
- D. 数据块DB

答案：C

459. 下列LAD程序描述正确的是( )。

- A. 可以创建反向能流的分支

- B. 可以创建短路的分支
- C. 可以使用多个输出Q线圈
- D. 程序段必须使用线圈或功能框指令终止

答案: D

460. 以下不是PLC编程语言的是( )。

- A. VB
- B. 指令表
- C. 顺序功能图
- D. 梯形图

答案: A

461. 用于驱动线圈的指令是( )。

- A. LD
- B. AND
- C. OR
- D. OUT

答案: D

462. PLC 编程软件安装方法不正确的是( )。

- A. 安装前, 请确定下载文件的大小及文件名称
- B. 在安装的时候, 最好把其他应用程序关掉, 包括杀毒软件
- C. 安装前, 要保证
- D. 先安装通用环境, 解压后, 进入相应文件夹, 点击安装

答案: C

463. PLC监控不到的是( )。

- A. 本机输入量
- B. 本地输出量
- C. 计数状态
- D. 上位机的状态

答案: D

464. PLC与计算机通信要进行( )设置。

- A. 数据设置
- B. 字节设置
- C. 电平设置
- D. 串口设置

答案: D

465. 中断程序标号指令的操作码是( )。

- A. ENI
- B. RET
- C. INT
- D. DSI

答案: C

466. 下列指令中, 当前值既可以增加又可以减少的是( )。

- A. TON
- B. TONR
- C. CTUD
- D. CTU

答案: C

467. FX2N PLC中使用SET指令时必须( )。

- A. 配合使用停止按钮
- B. 配合使用置位指令

- C. 串联停止按钮
- D. 配合使用RST指令

答案: D

468. FX2N系列可编程序控制器的上升沿脉冲指令, 可以( )。

- A. 隔离输出
- B. 防止输入信号抖动
- C. 延时
- D. 快速读入

答案: B

469. 无条件子程序返回指令是( )。

- A. CALL
- B. CRET
- C. RET
- D. SBR

答案: C

470. 西门子SmartPLC中,>比较是IN1 ( ) IN2时, 当前点接通

- A. 大于
- B. 大于等于
- C. 小于
- D. 小于等于

答案: A

471. 取整指令的梯形图指令的操作码( )。

- A. TRUNC
- B. ROUND
- C. EXP
- D. LN

答案: A

472. 下列指令中不属于比较指令的是( )。

- A. ==
- B. <>
- C. ADD
- D. IN\_Range

答案: C

473. 禁止中断指令的操作码是( )。

- A. DISI
- B. ENI
- C. ATCH
- D. ATCY

答案: A

474. 若整数的加减法指令的执行结果发生溢出则影响( )位。

- A. SM1.0
- B. SM1.1
- C. SM1.2
- D. SM1.3

答案: B

475. 整数的加减法指令的操作数都采用( )寻址方式。

- A. 字
- B. 双字
- C. 字节

D. 位

答案：A

476. S7-200PLC，数据块数据传送指令是（ ）。

A. BMB

B. MOVB

C. SLB

D. PID

答案：B

477. 子程序可以嵌套，嵌套深度最多为（ ）层。

A. 5

B. 6

C. 8

D. 9

答案：C

478. 字节传送指令的操作数IN和OUT可寻址的寄存器不包括下列哪项（ ）。

A. V

B. I

C. Q

D. AI

答案：D

479. 在复制基本数据类型数组时，需要使用（ ）指令。

A. SET\_BF

B. MOV

C. MOV\_BLF

D. S\_MOV

答案：C

480. 以下（ ）不属于PLC的中断事件类型。

A. 通讯口中断

B. I/O中断

C. 时基中断

D. 编程中断

答案：D

481. 整数的加减法指令的操作数都采用（ ）寻址方式。

A. 字

B. 双字

C. 字节

D. 位

答案：B

482. 当数据接收指令RCV的使能端为（ ）时将执行该指令。

A. 为1

B. 为0

C. 由1变0

D. 由0变1

答案：A

483. PLC 1200使用设备配置的“网络视图”为各设备之间创建网络连接后，需要在巡视窗口的（ ）选项卡组态网络参数。

A. 信息

B. 诊断

C. 属性

D. 设备

答案：C

484. JMP n 这条指令中，n的取值范围是（ ）。

A. 0-128

B. 1-64

C. 0-256

D. 0-255

答案：D

485. 高速计数器HSC0中有（ ）种工作方式。

A. 8种

B. 1种

C. 12种

D. 9种

答案：A

486. 某一步的后面有几步，当满足不同转换条件时，转向不同的步，此顺序功能图为（ ）。

A. 单流程模式

B. 选择结构流程模式

C. 并行结构流程模式

D. 串行结构流程模式

答案：B

487. 顺序控制段开始指令的操作码是（ ）。

A. SCR

B. SCR P

C. SCR E

D. SCR T

答案：A

488. 西门子SmartPLC中，输出继电器表达方式是（ ）。

A. I

B. Q

C. M

D. V

答案：B

489. 不能用程序驱动的编程软元件是（ ）。

A. 输入继电器

B. 输出继电器

C. 辅助继电器

D. 计数器

答案：A

490. 子程序的有条件返回指令是（ ）。

A. CALL

B. CRET

C. RET

D. SBR

答案：B

491. （ ）程序上载时要处于 STOP 状态。

A. 人机界面

B. PLC

C. 继电器

D. 变频器

答案：B

492. 西门子SmartPLC中，编程软元件位号为几进制( )。

- A. 2进制
- B. 8进制
- C. 10进制
- D. 16进制

答案：B

493. 西门子SmartPLC中，系统秒脉冲对应元件为( )。

- A. M0.1
- B. M0.2
- C. M0.5
- D. M1.0

答案：C

494. PLC中“24VDC”灯熄灭表示无相应的( )电源输出。

- A. 交流电源
- B. 直流电源
- C. 后备电源
- D. 稳压电源

答案：B

495. 以下不属于 PLC硬件故障类型的是( )。

- A. 输入模块故障
- B. 输出模块故障
- C. 接触器互锁故障
- D. CPU模块故障

答案：C

496. 西门子SmartPLC中，LD对应的操作数有( )个。

- A. 1
- B. 2
- C. 3
- D. 4

答案：A

497. 加载指令LD或LDN的操作数是编程元件的( )部分。

- A. 整体
- B. 线圈
- C. 触点
- D. 电源

答案：C

498. 低压软启动器的主电路通常采用( )形式。

- A. 电阻调压
- B. 自耦调压
- C. 开关变压器调压
- D. 晶闸管调压

答案：D

499. 使用软启动器启动电动机时，晶闸管的( )逐渐增大，电动机逐渐加速。

- A. 输出电压
- B. 输出电流
- C. 输出转矩
- D. 输出电阻

答案：A

500. 待电机达到额定转数时，启动过程结束，软启动器自动用旁路（ ）取代已完成任务的晶闸管。

- A. 二极管
- B. 中间继电器
- C. 接触器
- D. 热继电器

答案：C

501. 软启动器同时还提供软停车功能，软停车与软启动过程（ ），电压逐渐降低，转数逐渐下降到零。

- A. 相同
- B. 相反
- C. 相差较大
- D. 相差不大

答案：B

502. 就交流电动机各种启动方式的主要技术指标来看，性能最佳的是（ ）。

- A. 全压启动
- B. 恒压启动
- C. 变频启动
- D. 软启动

答案：C

503. 若将计算机比喻成人的大脑，那么传感器则可以比喻为（ ）。

- A. 眼睛
- B. 感觉器官
- C. 手
- D. 皮肤

答案：B

504. 传感器主要完成两个方面的功能：检测和（ ）。

- A. 测量
- B. 感知
- C. 信号调节
- D. 转换

答案：D

505. 传感技术与信息学科紧密相连，是（ ）和自动转换技术的总称。

- A. 自动调节
- B. 自动测量
- C. 自动检测
- D. 信息获取

答案：C

506. 以下传感器中属于按传感器的工作原理命名的是（ ）。

- A. 应变式传感器
- B. 速度传感器
- C. 化学型传感器
- D. 能量控制型传感器

答案：A

507. 下列哪一项不是传感器的组成部分？（ ）

- A. 敏感元件
- B. 转换元件
- C. 执行元件
- D. 信号调理电路



答案：B

508. 传感器的组成部分中，直接感受被测物理量的是（ ）。

- A. 转换元件
- B. 敏感元件
- C. 转换电路
- D. 放大元件

答案：B

509. 有关传感器的组成，说法错误的是（ ）。

- A. 敏感元件感受被测量
- B. 转换元件将响应的被测量转换成电参量
- C. 基本电路把电参量接入电路转换成电量
- D. 核心部分是敏感元件

答案：D

510. 下列哪项不是传感器的组成原件（ ）。

- A. 敏感元件
- B. 转换元件
- C. 变换电路
- D. 电阻电路

答案：D

511. 下列不属于按传感器的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

答案：B

512. 自感式传感器主要分为（ ）

- A. 开磁路常隙式和闭磁路螺线盘式
- B. 开磁路变隙式和闭磁路螺线管式
- C. 闭磁路变隙式和开磁路螺线管式
- D. 闭磁路常隙式和闭磁路螺线管式

答案：C

513. 下列图像分类名称中，哪一项不是按图像传感器分类的？（ ）

- A. 雷达图像
- B. 近红外图像
- C. 超声图像
- D. 伪彩图像

答案：D

514. 利用霍尔效应制成的传感器是（ ）。

- A. 磁敏传感器
- B. 温度传感器
- C. 霍尔传感器
- D. 气敏传感器

答案：C

515. （ ）是利用导电物体在接近这个能产生电磁场接近开关时，使物体内部产生涡流。

- A. 无源接近开关
- B. 涡流接近开关
- C. 电容式接近开关
- D. 霍尔接近开关

答案：B

516. 一种不需要电源，通过磁感应控制开关闭合状态的非接触式开关，称为（ ）。

- A. 无源接近开关
- B. 涡流接近开关
- C. 电容式接近开关
- D. 光电式接近开关

答案：A

517. 能使用导电物体在接近开关时在物体内部产生涡流的接近开关为（ ）。

- A. 无源接近开关
- B. 涡流接近开关
- C. 电容式接近开关
- D. 光电式接近开关

答案：B

518. 一种当有物体移向接近开关时，无论它是不是导体，都会改变电容的介电常数，不限于导体，绝缘液体或粉末是其检测对象。这种接近开关称为（ ）。

- A. 无源接近开关
- B. 涡流接近开关
- C. 电容式接近开关
- D. 光电式接近开关

答案：C

519. 接近开关比普通位置开关更适用于操作频率（ ）的场合。

- A. 极低
- B. 低
- C. 中高
- D. 高

答案：D

520. 高频振荡型接近开关主要由传感器（感应头）、振荡器、开关电路、（ ）以及稳压电源等组成。

- A. 输出电路
- B. 二极管
- C. 三极管

答案：A

521. 高频振荡型接近开关主要由（ ）、振荡器、开关电路、输出电路以及稳压电源等组成。

- A. 传感器
- B. 接收器
- C. 发射器
- D. 转换器

答案：A

522. 电感式接近开关主要由三大部分组成：（ ）。

- A. 三极管、开关电路及输出电路
- B. 振荡器、二极管及放大输出电路。
- C. 振荡器、开关电路及放大输出电路。
- D. 二极管、高频电路及放大输出电路。

答案：C

523. 接近开关的引出为两线制，其中蓝色线接（ ）。

- A. 24V的正
- B. 24V的负
- C. PLC的输入点
- D. PLC的输出点

答案：C

524. 接近开关的引出为三线式，以下哪些能接PLC的输入点。

- A. 黑色
- B. 棕色
- C. 蓝色
- D. 白色

答案：A

525. 接近开关的引出为三线式，其中( )线接PLC的输入点。

- A. 棕色
- B. 蓝色
- C. 黑色

答案：C

526. 接近开关的引出为两线制，其中( )线接PLC的输入点。

- A. 棕色
- B. 蓝色
- C. 黑色
- D. 红色

答案：B

527. 接近开关的引线分为( )。

- A. 二线式、三线式
- B. 二线式、四线式
- C. 三线式、四线式
- D. 四线式、五线式

答案：A

528. 接近开关三线式中，( )接正极。

- A. 棕色
- B. 蓝色
- C. 黑色
- D. 红色

答案：A

529. 接近开关三线式中，( )接负极。

- A. 棕色
- B. 蓝色
- C. 黑色
- D. 红色

答案：B

530. 接近开关的两线式中，( )接正极。

- A. 棕色
- B. 蓝色
- C. 黑色
- D. 红色

答案：A

531. 接近开关两线式中，棕色线接( )。

- A. 24V的正
- B. 24V的负
- C. PLC的输入点
- D. PLC的输出点

答案：A

532. 接近开关两线式中，蓝色线接( )。

- A. 24V的正

- B. 24V的负
- C. PLC的输入点
- D. PLC的输出点

答案：C

533. 接近开关三线式中，蓝色线接( )。

- A. 24V的正
- B. 24V的负
- C. PLC的输入点
- D. PLC的输出点

答案：B

534. 接近开关三线式中，黑色线接( )。

- A. 24V的正
- B. 24V的负
- C. PLC的输入点
- D. PLC的输出点

答案：C

535. 光电式接近开关不包括( )

- A. 直射式
- B. 反射式
- C. 漫射式
- D. 折射式

答案：D

536. 光电池的基本结构就是一个( )结。

- A. CN
- B. PN
- C. PNP
- D. NPN

答案：B

537. 光电开关的发射器局部包含( )

- A. 计数器
- B. 调制器
- C. 发光二极管
- D. 发光三极管

答案：C

538. 光电开关按结构可分为( )、放大器内藏型和电源内藏型三类。

- A. 放大器组合型
- B. 放大器分离型
- C. 电源分离型
- D. 放大器集成型

答案：B

539. 当开关发射光束时，目标产生漫反射，发射器和接收器构成单个的标准部件，当有足够的组合光返回接收器时，开关状态发生变化，作用距离的典型值一般到3米。

- A. 漫反射
- B. 对射式
- C. 镜面反射
- D. 槽式光电开关

答案：A

540. 当被检测物体的表面光亮或其反光率极高时，( )的光电开关是首选的检测模式。

- A. 漫反射

- B. 对射式
- C. 镜面反射
- D. 槽式光电开关

答案：A

541. 当检测远距离物体时，应优先用（ ）光电开关。

- A. 漫反射
- B. 对射式
- C. 镜面反射
- D. 槽式光电开关

答案：B

542. 不符合着装整洁. 文明生产要求的是（ ）。

- A. 贯彻操作规程
- B. 执行规章制度
- C. 工作中对服装不作要求
- D. 创造良好的生产条件

答案：C

543. 电流对人体的伤害程度与（ ）无关。

- A. 通过人体电流的大小
- B. 通过人体电流的时间
- C. 电流通过人体的部位
- D. 触电者的性格

答案：D

544. 电动机的分类不正确的是（ ）。

- A. 异步电动机和同步电动机
- B. 三相电动机和单相电动机
- C. 主动电动机和被动电动机
- D. 交流电动机和直流电动机

答案：C

545. 数控机床运行过程中出现液压油液位过低报警，但检查油箱液位正常，最有可能的原因是（ ）。

- A. 检测液位的传感器故障或线路断开
- B. 油液严重泄漏
- C. 油液太脏
- D. 滤油器堵塞

答案：A

546. 因为零件图是给生产过程中的各类人员使用的，绘制零件图的指导思想是（ ）。

- A. 画图方便
- B. 作图简便
- C. 看图方便
- D. 图形简明

答案：C

547. 在安装调试. 使用和维修机器时，装配图也是了解机器结构和性能的重要（ ）文件。

- A. 介绍
- B. 阐述
- C. 技术
- D. 装配

答案：C

548. 滑动轴承的主要特点之一是（ ）。

- A. 摩擦小

- B. 效率高
- C. 工作可靠
- D. 装拆方便

答案：C

549. 在同一条件下，多次测量同一量值，误差的数值和符号按某一确定的规律变化的误差称（ ）误差。

- A. 人为
- B. 随机
- C. 变值
- D. 方法

答案：C

550. 检查螺纹磨床加工试件表面产生波纹的原因时，可将测微仪固定在工作台上，将触头触及砂轮座外壳，如果拆下砂轮法兰，装上V带开动主轴旋转而指针有跳动，振动原因是（ ）。

- A. 砂轮主轴及轴承间隙过大
- B. 交流电机转子不平稳
- C. 装配不良的影响
- D. V带长度不一致

答案：A

551. 圆锥齿轮装配，小齿轮轴向位置确定好后，按齿侧间隙要求决定大齿轮的（ ）位置。

- A. 径向
- B. 周向
- C. 轴向
- D. 垂直

答案：C

552. 刀具误差对加工精度的影响随刀具的（ ）而异。

- A. 种类不同
- B. 大小
- C. 用途
- D. 性能

答案：A

553. 在剖视图或剖面图中，内外螺纹的牙底用（ ）绘制。

- A. 粗实线
- B. 细实线
- C. 虚线
- D. 细点划线

答案：B

554. 灰口铸铁导轨表面淬火，组织为极细的马氏体+片状石墨，淬硬层可达0.2~0.3mm，硬度可达（ ）。

- A. 55~61HRC
- B. 35~40HRC
- C. 187~235HB
- D. 145~187HB

答案：A

555. 砂轮磨内孔时，砂轮轴刚度较低，当砂轮在孔口位置磨削时，砂轮只有部分宽度参加磨削，切削力（ ），孔口外的孔径磨出的较大。

- A. 大
- B. 较大
- C. 小
- D. 较小

答案：C

556. 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。

- 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

答案：A

557. 长期高速运转的零件，修复前先要（ ），以防发生事故。

- A. 进行静平衡
- B. 进行动平衡
- C. 检查配合间隙
- D. 进行探伤检查

答案：D

558. 液压传动中，溢流阀的故障现象：溢流阀振动，产生的原因（ ）。

- A. 阻尼孔堵塞
- B. 螺母松动
- C. 滑阀卡死
- D. 进出油口接反

答案：B

559. 通常把金属材料分为（ ）。

- A. 碳钢和铸铁两大类
- B. 碳钢、合金钢、有色金属三大类
- C. 黑色金属和有色金属两大类
- D. 碳钢、铸铁、有色金属三大类

答案：C

560. 锯割硬材料或切面较小的工件，应该用（ ）锯条。

- A. 硬齿
- B. 软齿
- C. 粗齿
- D. 细齿

答案：D

561. 球墨铸铁等温淬火后，强度极限可达（ ）。

- A. 1100~1600MN/m<sup>2</sup>
- B. 1600~1800N/m<sup>2</sup>
- C. 900~1100N/m<sup>2</sup>
- D. 860~920MN/m<sup>2</sup>

答案：A

562. 任何一个转子在加工、装配完成以后，其工作转速  $n$  与一阶临界转速  $n_1$  和二阶临界转速  $n_2$  的关系必须满足不产生共振的要求，对于挠性转子应满足（ ）。

- A.  $1.4n_1 < n < 0.7n_2$
- B.  $1.3n_1 =$
- C.  $1.3n_1 > n > 0.6n_2$
- D.  $1.4n_1 > n$

答案：A

563. 座标镗床要求刻度盘和带游标的法兰盘之间的间隙为（ ）。

- A. 0.15~0.25mm
- B. 0.002~0.005mm
- C. 0.3~0.5mm

D. 0.02~0.03mm

答案：D

564. 双推一支承方式：丝杠一端固定，另一端支承，固定端轴承同时（ ）轴向力和径向力。

- A. 维持
- B. 承受
- C. 支持
- D. 承担

答案：B

565. 联轴器性能要求能适应被联接两轴间的相互（ ）。

- A. 距离
- B. 方向
- C. 位置关系
- D. 速度

答案：C

566. 以明文规定的守则、制度，用强制性手段来执行所反映的是职业纪律的（ ）。

- A. 一致性
- B. 强制性
- C. 特殊性
- D. 规律性

答案：B

567. 铰铸铁孔加煤油润滑，因煤油渗透性强，铰孔后孔径（ ）。

- A. 不变
- B. 增大
- C. 减小
- D. 不确定

答案：C

568. 使用划线盘划线时，划针应与工件划线表面之间保持夹角（ ）。

- A.  $40^\circ \sim 60^\circ$
- B.  $20^\circ \sim 40^\circ$
- C.  $50^\circ \sim 70^\circ$
- D.  $10^\circ \sim 20^\circ$

答案：A

569. 封闭环公差等于（ ）

- A. 各组成环公差之差
- B. 各组成环公差之和
- C. 增环公差
- D. 减环公差

答案：B

570. 当平面平行于投影面时，它在该投影面上的投影一定（ ）。

- A. 大于平面实形
- B. 小于平面实形
- C. 积聚成直线
- D. 反映实形

答案：D

571. 测微准直望远镜的光轴与外镜管几何轴线的同轴度误差不大于（ ）。

- A. 0.005mm
- B. 0.015mm
- C. 0.25mm
- D. 0.15mm



答案：A

572. 数控机床液压卡盘处于正卡且在高压夹紧状态下，其夹紧力的大小是由（ ）管路上的减压阀来调节的。

- A. 低压
- B. 高压
- C. 中压
- D. 超低压

答案：B

573. 数控机床电气系统图和框图中的框常采用（ ）框。

- A. 矩形
- B. 圆形
- C. 椭圆形
- D. 梯形

答案：A

574. 在设备的吊装作业中，如有多人操作时，应由（ ）人负责指挥。

- A. 一
- B. 二
- C. 三
- D. 多

答案：A

575. 电路中的熔断器规格应（ ）电动机额定电流。

- A. 小于
- B. 等于
- C. 略大于
- D. 大于

答案：D

576. 机器试运转，在进行负荷试验前必须进行（ ）。

- A. 性能试验
- B. 寿命试验
- C. 空运转试验
- D. 破坏性试验

答案：C

577. 在超精研磨螺纹磨床主轴滑动轴承内孔时，应该使研磨后的轴承内孔略大些，目的是为了留有收紧并形成油隙的余地，其主轴与轴承相配处的轴径实际尺寸应该大于（ ）。

- A. 0.05~0.08mm
- B. 0.002~0.005mm
- C. 0.015~0.05mm
- D. 0.005~0.01mm

答案：D

578. 为保证坐标镗床的装配质量，各压板需相应平行于工作台行程导向面，其（ ）。

- A. 允差为 0.1mm
- B. 允差为 0.015mm
- C. 允差为 0.05mm
- D. 允差为 0.025mm

答案：A

579. 泄露故障的检查方法有超声波检查、涂肥皂水、涂煤油和（ ）等多种方法。

- A. 升温检查
- B. 加压检查
- C. 性能试验

D. 超速试验

答案: B

580. 凸轮轮廓线上各点的压力角是 ( )。

- A. 不变的
- B. 变化的
- C. 相等的
- D. 零

答案: B

581. 球墨铸铁的组织可以是 ( )。

- A. 铁素体+团絮状石墨
- B. 铁素体+球状石墨
- C. 铁素体+珠光体+片状石墨
- D. 珠光体+片状石墨

答案: B

582. 一次安装在方箱上的工件, 通过方箱翻转, 可在工件上划出 ( ) 互相垂直方向上的尺寸线。

- A. 一个
- B. 两个
- C. 三个
- D. 四个

答案: C

583. 圆度公差用于对回转面在任一正截面上的圆形轮廓提出的 ( ) 精度要求。

- A. 位置
- B. 形位
- C. 形状
- D. 尺寸

答案: C

584. 齿轮油泵轴向剂径向间隙过大, 使 ( ), 系统将产生爬行。

- A. 输出油量减小
- B. 输出压力波动
- C. 建立不起工作压力
- D. 输出油量波动

答案: C

585. 磨削时, 砂轮是一种特殊的切削 ( )。

- A. 工具
- B. 刀具
- C. 夹具
- D. 设备

答案: B

586. 钻削精度较高的铸铁工件的孔时, 采用 ( ) 作冷却润滑液。

- A. 亚麻没油
- B. 煤油
- C. 机油
- D. 豆油

答案: B

587. 由于涡流式位移传感器也被测物体之间不接触, 所以特别适合测定 ( ) 旋转表面的振动。

- A. 高速
- B. 中速

- C. 低速
- D. 慢速

答案：A

588. 常用的液压回路，按其功能分为几大类回路（ ）。

- A. 3
- B. 4
- C. 5
- D. 6

答案：B

589. 下列关于滚珠丝杆副的结构特点论述错误的是：（ ）。

- A. 摩擦因数小
- B. 可预紧消除
- C. 运动平稳较差
- D. 运动具有可逆性

答案：C

590. 手用丝锥中锥 M10 表示（ ）单支中锥手用丝锥。

- A. 粗牙普通螺纹. 直径
- B. 粗牙普通螺纹. 直径
- C. 细牙粗牙普通螺纹. 直径
- D. 细牙粗牙普通螺纹. 直径

答案：A

591. 刀具磨钝（ ）工件的加工精度。

- A. 增大
- B. 减少
- C. 降低
- D. 减小

答案：A

592. 分度头手柄转一转时，装夹在主轴上的工件转（ ）转。

- A. 1
- B. 1/40
- C. 40
- D. 20

答案：B

593. 起刷角约为（ ）左右。

- A. 10
- B. 15
- C. 20
- D. 25

答案：B

594. （ ）间隙直接影响丝杠螺母副的传动精度。

- A. 轴向
- B. 法向
- C. 径向
- D. 齿顶

答案：A

595. 从标题栏了解部件名称，可反映（ ）的功能。

- A. 零件
- B. 构件
- C. 部件

D. 运动副

答案: C

596. 机床. 汽车. 飞机. 船舶. 轴承. 工具等制造业, 属于 ( )。

A. 基础工业

B. 加工工业

C. 冶金工业

D. 机械工业

答案: D

597. 不能单独做轴瓦, 要将其浇注在钢. 铸铁或铜轴瓦的基体上的材料是 ( )。

A. 灰铸铁

B. 铜基合金

C. 巴氏合金

D. 粉末冶金

答案: C

598. 为了保证精密加工镗孔的不直度和圆度要求, 坐标镗床应保证主轴前后轴承的预载过盈量, 其中前轴承要求为 ( )。

A. 0.003~0.006mm,

B. 0.02~0.05mm,

C. 0.002~0.003mm,

D. 0.05~0.08mm,

答案: A

599. 在主剖面内, 刀具前刀面与基面之间的夹角为 ( )。

A. 前角

B. 后角

C. 楔角

D. 主偏角

答案: A

600. 交换齿轮 ( ), 将导致滚齿机刀架滑板升降时产生爬行。

A. 啮合间隙过大

B. 啮合间隙过小

C. 挂轮架松动

D. 制造精度太低

答案: A

601. 工企对环境污染的防治不包括 ( )。

A. 防治大气污染

B. 防治水体污染

C. 防治噪声污染

D. 防治运输污染

答案: D

602. 天然金刚石的硬度为 ( )。

A. 10000HV

B. 11000HV

C. 12000HV

D. 13000HV

答案: A

603. 构成机器的 (产品) 最小单元称 ( )。

A. 零件

B. 部件

C. 组件

D. 分组件

答案: B

604. 摇臂钻床的切削工作由主轴的主体运动和 ( ) 运动来完成。

A. 主轴的进给

B. 摇臂的升降

C. 主轴箱在摇臂上的移动

D. 工作台的升降

答案: A

605. 在滚齿和插齿加工中, 一把刀具可以准确加工出同一模数的 ( ) 齿数的齿轮。

A. 一种

B. 两种

C. 一定

D. 任意

答案: D

606. 划线时, 都应从 ( ) 开始。

A. 中心线

B. 基准面

C. 设计基准

D. 划线基准

答案: D

607. 确定基本偏差主要是为了确定 ( ) 。

A. 公差带的位置

B. 公差带的大小

C. 配合的精度

D. 工件的加工精度

答案: A

608. 分为传动螺旋、传力螺旋和调整螺旋三种类型, 是按照什么分类的 ( ) 。

A. 摩擦性质

B. 结构特点

C. 螺旋方式

D. 用途

答案: D

609. 圆柱销一般靠过盈固定在孔中, 用以 ( ) 。

A. 定位

B. 连接

C. 定位和连接

D. 传动

答案: C

610. 主要用于载荷较大的重系列的矩形花键, 适于采用 ( ) 定心。

A. 外径

B. 内径

C. 齿侧

D. 外径或内径

答案: C

611. 当磨钝标准相同时, 刀具寿命越低, 表示刀具磨损 ( )

A. 越快

B. 越慢

C. 不变

D. 很慢

答案：A

612. 刀库电机转动故障容易引起刀库（ ）不到位。

- A. 移动
- B. 夹紧
- C. 转位
- D. 传动

答案：C

613. 材料在冷矫正时，由于产生冷作硬化，将给进一步矫正或其他冷加工带来困难，故必要时可进行（ ）以使材料恢复原来的机械性能。

- A. 调质处理
- B. 正火处理
- C. 退火处理
- D. 回火处理

答案：C

614. 工件表面磨削时有突然拉毛痕迹的缺陷原因之一是（ ）砂轮磨粒脱落夹在砂轮和工件之间形成的。

- A. 粗粒度
- B. 细粒度
- C. 较粗粒度
- D. 较细粒度

答案：A

615. 带是有弹性的，一般情况下，用带传动有利于（ ）。

- A. 降低噪声
- B. 提高传动速度
- C. 减少摩擦力
- D. 提高转动力矩

答案：A

616. 低浓度乳化液主要起什么作用（ ）。

- A. 润滑作用
- B. 洗涤作用
- C. 防锈作用
- D. 冷却作用

答案：D

617. 数控机床其它部位运行正常，主轴驱动电动机不转，原因有可能是（ ）。

- A. 主轴能使信号不通
- B. 位置环增益系数调整不当
- C. 电源缺相
- D. 电流过小

答案：A

618. 在尺寸链中，当其他尺寸（ ）新产生的一个环是封闭环。

- A. 确定后
- B. 确定前
- C. 不确定
- D. 尚未确定

答案：A

619. 将被测物体置于三坐标测量空间，可获得被测物体上各测点的（ ）位置。

- A. 中心
- B. 尺寸
- C. 坐标

D. 重心

答案: C

620. V 将承受热机件的热量, 散发到大气中去, 靠的是 ( ) 系统。

A. 供给

B. 润滑

C. 冷却

D. 启动

答案: C

621. 利用同步带的齿形与带轮的轮齿依次相啮合 ( ) 运动或动力, 分为梯形齿同步带和圆弧齿同步带。

A. 传输

B. 运输

C. 传递

D. 输送

答案: C

622. 溢流阀的压力损失是指该阀的调压手柄处于全开状态下, 通过额定流时的进口压力值. 对中压溢流阀的压力不大于 ( )。

A.  $2.5 \times 10 \text{MPa}$

B.  $0.5 \times 10 \text{MPa}$

C.  $1.5 \times 10 \text{MPa}$

D.  $1 \times 10 \text{MPa}$

答案: C

623. 孔的最大极限尺寸与轴的最小极限尺寸之代数差为正值叫 ( )。

A. 间隙值

B. 最小间隙

C. 最大间隙

D. 最小过盈

答案: C

624. 变压器除了能改变交变电压外, 还可以改变交变电流. 变换阻抗和 ( )。

A. 改变频率

B. 改变磁场

C. 改变相位

D. 改变转数

答案: C

625. 下列关于普通螺纹的各要素选项中, 中径公差不能限制的选项是 ( )。

A. 螺距累积误差

B. 牙型半角误差

C. 大径误差

D. 中径误差

答案: C

626. 机床拆卸前了解机械设备 ( ) 系统, 明确其用途和相互间的作用。

A. 包装

B. 连接

C. 传动

D. 固定

答案: C

627. 采用聚四氟乙烯导轨软带粘贴机床导轨面, 常用的进给移动速度为 ( )。

A.  $15 \text{m/min}$

B.  $25 \text{m/min}$

- C. 50m/min
- D. 50m/min

答案: A

628. 前后支承都采用成组 ( ) 轴承, 承受轴向和径向负荷。

- A. 滚动
- B. 滑动
- C. 角接触球
- D. 推力

答案: C

629. 负载试车是使液压系统一般先在 ( ) 的情况下试车, 然后再按设计预定的负载下试车。

- A. 低于最大负载
- B. 高于最大负载
- C. 等于最大负载
- D. 没有任何负载

答案: A

630. 调质即是 ( )

- A. 淬火+高温回火
- B. 淬火+中温回火
- C. 淬
- D. 渗碳+淬火

答案: A

631. 解决刨齿机摇台自上向下抖动现象, 用调节螺钉调整扇形蜗轮副齿侧间隙, 最小为 ( )。

- A. 0.01~0.015mm
- B. 0.1~0.15mm
- C. 0.03~0.05mm
- D. 0.001~0.005mm

答案: A

632. 检验车床主轴轴向窜动时, 使百分表测头触及插入主轴锥孔的检验棒端部的钢球上, 旋转主轴, 百分表读数的 ( ) 就是轴向窜动误差值。

- A. 最大值
- B. 最小值
- C. 最大差值
- D. 最小差值

答案: C

633. 机电一体化系统的组成: 由机械系统. 电子信息处理系统. 动力系统. 传感检测系统和 ( )。

- A. 操作程序系统
- B. 执行元件系统
- C. 控制系统
- D. 管理系统

答案: B

634. 液流方向的迅速改变或停止, 致使流体速度也发生急剧变化, 这会造成 ( )

- A. 液压冲击
- B. 泄露
- C. 系统爬行
- D. 噪声

答案: A

635. 钻孔时, 对钻头寿命的影响 ( )。

- A. 切削深度比切削速度大



- B. 切削深度比进给量大
- C. 切削速度比进给量大。
- D. 进给量比切削速度大

答案：C

636. 液压传动中泄漏分为 ( )。

- A. 2
- B. 3
- C. 4
- D. 5

答案：A

637. 铁碳平衡图上, C 点的含碳量是 ( )。

- A. 0.0077
- B. 0.0211
- C. 0.043
- D. 0.0669

答案：C

638. 泵的进油高度对各种泵有不同的要求, 一般不大于 500mm, 若太高, 就会造成进油困难, 产生 ( )。

- A. 输油管破裂现象
- B. 泄漏现象
- C. 叶片在转子内卡住
- D. 空穴现象

答案：D

639. ( ) 是内燃机中将热能转变为机械能主要机构。

- A. 曲轴连杆机构
- B. 配合机构
- C. 机体组件
- D. 供给系统

答案：A

640. 装配过程中, 需要调整两部件上导轨的互相平行或垂直时, 应刮削 ( )。

- A. 部件接触面
- B. 导轨面
- C. 部件接触面或导轨面
- D. 部件接触面和导轨面

答案：A

641. 某旋转件规定的平衡精度等级为 G100, 则表示平衡后的重心振动速度为 ( ) mm / s。

- A. 7
- B. 10
- C. 100
- D. 1000

答案：C

642. 使用油压千斤顶时, 主活塞行程不得超过 ( ) 标志。

- A. 千斤顶极限高度
- B. 千斤顶额定载荷
- C. 物体的起升高度
- D. 物体的载荷

答案：A

643. 机床拆卸前应熟悉机械设备的有关图样和资料, 熟悉设备的 ( ) . 性能和工作原理。

- A. 结构

- B. 零件
- C. 螺丝
- D. 螺栓

答案：A

644. 大批量生产，单纯用钻头钻孔的工序选用（ ）钻套。

- A. 固定
- B. 可换
- C. 快换
- D. 特殊

答案：B

645. 工作时（ ）穿工作服和鞋。

- A. 可根据具体情况
- B. 必须
- C. 可以不
- D. 无限制

答案：B

646. 由一个或一组工人在不更换设备或地点的情况下完成的装配工作叫（ ）。

- A. 装配工序
- B. 工步
- C. 部件装配
- D. 总装配

答案：A

647. 切削工件，当切削速度愈高时，刀具寿命（ ）。

- A. 愈长
- B. 愈短
- C. 不变
- D. 没影响

答案：B

648. 钻床钻孔时，车（ ）不准捏停钻夹头。

- A. 停稳
- B. 未停稳
- C. 变速时
- D. 变

答案：B

649. 叶片泵装后，在额定压力和流量下试验，压力波动值应在±（ ）MPa 以内。

- A. 0.1
- B. 0.15
- C. 0.2
- D. 0.5

答案：C

650. 工作台的侧面基准对工作台移动方向的平行度应在精度标准范围之内，全部 T 形槽的两侧面应保证平行，其（ ）。

- A. 允差为 0.05mm
- B. 允差为 0.1mm
- C. 允差为 0.02mm
- D. 允差为 0.0025mm

答案：C

651. 圆柱形凸轮的划线第四部是在划出的曲线上打上（ ）。

- A. 痕迹

- B. 标记
- C. 样冲眼
- D. 号码

答案：C

652. 在主轴前端设置一个（ ）键，当刀具装入主轴时，刀柄上的键槽必须与突键对准，才能顺利换刀。

- A. 斜
- B. 楔
- C. 突
- D. 平

答案：C

653. 造成低速时滑枕有（ ）现象原因滑枕润滑不良。

- A. 时动时停
- B. 爬行
- C. 缓动
- D. 慢动

答案：B

654. 在下列情况中，不能采用基轴制配合的是（ ）。

- A. 滚动轴承外圈与壳体孔的配合
- B. 柴油机中活塞连杆组件的配合
- C. 滚动轴承内圈与转轴轴颈的配合
- D. 采用冷拔圆型材作轴

答案：C

655. 齿转啮合时的冲击引起机床（ ）。

- A. 松动
- B. 振动
- C. 变动
- D. 转动

答案：B

656. 数控机床故障分类较多，划分方法也不同，若按故障发生的原因分可分为（ ）。

- A. 系统故障和随机故障
- B. 内部故障和外部故障
- C. 破坏性故障和非破坏性故障
- D. 有显示故障和无显示故障

答案：B

657. 数控铣床 Y 坐标方向移动时工作台面的平行度检测时（ ）要夹紧。

- A. 所有手柄
- B. 升降台
- C. 横向
- D. 纵向

答案：B

658. （ ）尺寸差，零件轴向精度差。

- A. 轴径
- B. 轴颈
- C. 轴段
- D. 轴段和轴径

答案：C

659. 造成已加工表面粗糙的主要原因是（ ）。

- A. 残留面积

- B. 积屑瘤
- C. 鳞刺
- D. 振动波纹

答案：A

660. 工艺卡是以（ ）为单位详细说明整个工艺过程的工艺文件。

- A. 工步
- B. 工装
- C. 工序
- D. 工艺

答案：C

661. 基本尺寸是（ ）。

- A. 零件允许的最小极限尺寸
- B. 零件允许的最大极限尺寸
- C. 根据设计而给定的尺寸
- D. 实际测量获得的尺寸。

答案：C

662. 是指走出本企业工业生产活动领域，在本企业内不再进行加工经检验入库的产品，是（ ）。

- A. 成品价值
- B. 总产值
- C. 成品
- D. 作业价值

答案：C

663. 量测操作步骤有步骤 1 开启处理机电源.（ ）.步骤 3 参考操作手册选择所需功能之指令步骤 4 进行量测，并读出量测值。

- A. 步骤
- B. 步骤
- C. 步骤
- D. 步骤

答案：C

664. 在高温高压场合，宜选用（ ）。

- A. 润滑油
- B. 机械油
- C. 润滑脂
- D. 固体润滑剂

答案：D

665. 离合器按实现过程分为操纵式离合器与（ ）。

- A. 摩擦离合器
- B. 自动离合器
- C. 啮合离合器
- D. 刚性离合器

答案：B

666. 按工作位置分类。根据（ ）工作位置的数量不同，分为二位.三位.四位和多位阀等。

- A. 阀体
- B. 阀盖
- C. 阀芯
- D. 阀口

答案：C

667. 数控铣床主轴的轴向窜动主轴轴肩支承面（ ）边缘处，旋转主轴进行检验。

- A. 远离
- B. 靠近
- C. 对齐
- D. 偏离

答案: B

668. 调整泵轴与电动机联轴器同轴度时其误差不超过 ( )。

- A. 0.30mm
- B. 0.35mm
- C. 0.40mm
- D. 0.20mm

答案: D

669. 液压系统产生故障之一爬行的原因是 ( )。

- A. 节流缓冲系统失灵
- B. 空气混入液压系统
- C. 油泵不泵油
- D. 液压元件密封件损坏

答案: B

670. 主轴与箱体超差引起的切削振动大, 修理主轴或箱体使其 ( ) 精度, 位置精度达到要求。

- A. 连接
- B. 接触
- C. 配合
- D. 加工

答案: C

671. 研磨薄形零件出现拱曲变形的原因是 ( )。

- A. 零件装夹变形
- B. 研具工作面平度差
- C. 磨料不清洁
- D. 磨料配方不合适

答案: A

672. 面对市场竞争引起企业的破产, 兼并和联合, ( ) 才能使企业经济效益持续发展。

- A. 追求企业利益最大化
- B. 借鉴他人现成技术, 经验获得超额利润
- C. 减少生产成本
- D. 恪守产品信用的生产者联合起来, 优胜略汰

答案: D

673. 违反安全操作规程的是 ( )。

- A. 自己制订生产工艺
- B. 贯彻安全生产规章制度
- C. 加强法制观念
- D. 执行国家安全生产的法令, 规定

答案: A

674. ( ) 工作面是两键沿斜面拼合后相互平行的两个窄面, 靠工作面上挤压和轴与轮毂的摩擦力传递转矩。

- A. 楔键
- B. 平键
- C. 半圆键
- D. 切向键

答案: D

675. 标准丝锥切削部分的前角在 ( ) 范围内。

- A.  $5^{\circ} \sim 6^{\circ}$
- B.  $6^{\circ} \sim 7^{\circ}$
- C.  $8^{\circ} \sim 10^{\circ}$
- D.  $12^{\circ} \sim 16^{\circ}$

答案: C

676. 测量坐标精度时, 室温应保持在 ( ), 检查前在该温度下的保温时间不少于 4 小时。

- A.  $32^{\circ}\text{C} \pm 0.25^{\circ}\text{C}$
- B.  $25^{\circ}\text{C} \pm 0.25^{\circ}\text{C}$
- C.  $20^{\circ}\text{C} \pm 0.25^{\circ}\text{C}$
- D.  $16^{\circ}\text{C} \pm 0.25^{\circ}\text{C}$

答案: C

677. 研磨后工件的尺寸精度能达到 ( )。

- A.  $0.1\text{mm} \sim 0.5\text{mm}$
- B. 0.01
- C. 0.001
- D. 0.0001

答案: C

678. 磨削时的主运动是 ( )。

- A. 工作台的纵向运动
- B. 砂轮架的横向运动
- C. 砂轮的旋转运动
- D. 工件的旋转运动

答案: C

679. 在剖视图中, 同一零件即使被其它零件分隔开, 也应保持剖面线方向和 ( ) 相同。

- A. 长度
- B. 间距
- C. 角度
- D. 节距

答案: B

680. 机械故障的诊断引起机械系统 ( ) 或故障的主要原因. 预测机械系统的可靠性及使用寿命。

- A. 良好
- B. 劣化
- C. 正常
- D. 变化

答案: B

681. 装配时, 用可换垫片、衬套和镶条等消除零件间积累误差和配合间隙的方法是 ( )。

- A. 调整法
- B. 选配法
- C. 修配法
- D. 互换法

答案: C

682. 液压系统的液压冲击是由于液流 ( ) 产生的。

- A. 压力过高
- B. 流速过快
- C. 流量过大
- D. 方向迅速改变

答案: D

683. 修理配研自动调位式动压轴承轴瓦和球头螺钉时，要求球面接触部分的接触率应达到（ ）。

- A. 30%~50%
- B. 50%~60%
- C. 70%~80%
- D. 1

答案：C

684. 万能外圆磨床为防止工作台有微动，需精密研磨节流阀与阀体孔，其圆度要求（ ）。

- A. 0.001~0.002mm
- B. 0.015~0.03mm
- C. 0.03~0.05mm
- D. 0.1~0.25mm

答案：A

685. 不同职业的具体职业责任是（ ）。

- A. 不同的
- B. 相同的
- C. 有些是相同的
- D. 没有界定

答案：A

686. 齿轮泵泵体的磨损一般发生在（ ）一段。

- A. 压油腔
- B. 吸油口
- C. 吸油腔
- D. 连心线两端

答案：C

687. “救死扶伤”是（ ）。

- A. 医疗职业对医生的职业道德要求
- B. 医生对病人的道德责任
- C. 即是医疗职业对医生的职业道德要求又是医生对病人的道德责任
- D. 医生对病人的法律责任

答案：C

688. 熔断器的作用（ ）。

- A. 控制电路
- B. 断相保护
- C. 短路保护
- D. 断路保护

答案：C

689. （ ）用来支承转动零件，即只受弯曲作用而不传递动力。

- A. 转轴
- B. 心轴
- C. 传动轴
- D. 曲轴

答案：B

690. 该机床主轴设有一个（ ），以供铰孔、刮端面用。

- A. 0r/min
- B. 0r/min
- C. 10r/min
- D. 1500r/min

答案：C

691. ( ) 由于螺距小, 螺旋升角小, 自锁性好, 除用于承受冲击震动或变载的连接外, 不用于调整机构。

- A. 粗牙螺纹丝
- B. 管螺纹
- C. 细牙螺纹丝不动
- D. 矩形螺纹

答案: C

692. 装配工艺规程的 ( ) 包括所需设备工具时间定额等。

- A. 原则
- B. 方法
- C. 内容
- D. 作用

答案: C

693. 螺旋压板机构, 为了保证压板与工作间良好接触, 必须采用 ( ) 。

- A. 浮动压块
- B. 固定压块
- C. 浮动螺钉
- D. 固定螺钉

答案: A

694. 手动葫芦不得超载使用, 当拉不动时, 应检查葫芦 ( ) 。

- A. 拉链人数
- B. 是否损坏
- C. 额定载荷
- D. 极限高度

答案: B

695. 机床传动系统图能简明地表示出机床全部运动的传动路线, 是分析机床内部 ( ) 的重要资料。

- A. 传动规律和基本结构
- B. 传动规律
- C. 运动
- D. 基本结构

答案: A

696. 装配图中零件的指引线不得 ( ) , 且不能与剖面线平行, 必要时指引线可画成折线, 但只能曲折一次。

- A. 垂直
- B. 平行
- C. 相交
- D. 平直

答案: C

697. 轴向柱塞式液压马达的联轴器, 齿轮的安装位置度超差, 致使液压马达产生 ( ) 故障。

- A. 油压力不够和供油量不
- B. 噪声大
- C. 内外泄露
- D. 油压不稳

答案: B

698. 拼装车床齿条时, 在两根相接齿条的接合处的端面之间, 须留在 0.5mm 左右的 ( ) 。

- A. 间隙
- B. 过盈
- C. 间隙或过盈



D. 垫块

答案：A

699. 滚动轴承型号在（ ）中表示。

A. 前段

B. 中段

C. 后段

D. 前. 中. 后三段

答案：B

700. 产品销售数量与产品价格的乘积，称为（ ）。

A. 产品销售成本

B. 产品销售收入

C. 产品销售税金

D. 产品销售利润

答案：B

701. 在装配图中，如需要在剖面线区，画出零件序号的指引线时，指引线与剖面线（ ）。

A. 不能相交

B. 不得倾斜

C. 不得平行

D. 不得垂直

答案：C

702. 油气润滑定时器的循环时间可从（ ）进行调节。

A. 10~99min

B. 30~99min

C. 1~60min

D. 1~30min

答案：C

703. 在液压传动系统中用来控制工作液体流动（ ）的液压元件，总称为方向控制阀。

A. 压力

B. 流量

C. 方向

D. 速度

答案：C

704. 刻度值为  $0.02 \text{ mm} / 1000\text{mm}$  的水平仪，气泡移动一格，水平仪底面倾斜角度为（ ）。

A.  $4'$

B.  $0.02^\circ$

C.  $0.02 \text{ rad}$

D.  $4 \text{ rad}$

答案：A

705. 常用螺纹按（ ）可分为三角螺纹，方形螺纹，条形螺纹，半圆螺纹和锯齿螺纹等。

A. 螺纹的用途

B. 螺纹轴向剖面内的形状

C. 螺纹的受力方式

D. 螺纹在横向剖面内的形状

答案：B

706. 用车床车削丝杆，产生螺距误差的原因是机床存在（ ）误差。

A. 主轴

B. 导轨

C. 导轨位置精度

D. 传动链

答案：D

707. 研磨圆柱孔用研磨剂的粒度为（ ）的微粉。

- A. W7~W7.5
- B. W5~W5.5
- C. W4~W4.5
- D. W1.5~W2

答案：D

708. 起重机在起吊较重物件时，应先将重物吊离地面（ ），检查后确认正常情况下方可继续工作。

- A. 10Cm
- B. 1Cm
- C. 5Cm
- D. 50Cm

答案：A

709. 调试夹紧位移量时，要求工作台及拖板刹紧后，刻线尺刻线对显微镜分划线的最大位移量为（ ）。

- A. 0.001mm
- B. 0.003mm
- C. 0.03mm
- D. 0.3mm

答案：A

710. 装配图的零件编号时，序号数字比图中尺寸数字大（ ）号。

- A. 一
- B. 二
- C. 三
- D. 四

答案：B

711. 操作人员应具备“四会”的基本功要求，即：会使用. 会保养. 会检查和（ ）。

- A. 会排除故障
- B. 会管理
- C. 会安装
- D. 会维护

答案：A

712. 采用完全互换法装配可以保证（ ）的预订精度。

- A. 封闭环
- B. 开环
- C. 闭环
- D. 增环

答案：A

713. 立钻 Z525 主轴最高转速为（ ）。

- A. 97r/min
- B. 1360r/min
- C. 1420r/min
- D. 480r/min

答案：B

714. 刮研坐标镗床主轴箱移动两平行导轨，其在水平平面内的直线度为（ ）。

- A. 0.008mm(全长范围内)
- B. 0.02mm
- C. 0.002mm(全长范围内)

D. 0.015mm(全长范围内)

答案: C

715. 超精研磨齿轮磨床主轴螺纹端盖, 为达到主轴装配精度, 要求主轴的轴向窜动为 ( )。

A. 0.05

B. 0.025

C. 0.0025

D. 0.005

答案: C

716. 政治方面的强制力量, 如国家的权力, 人民代表大会的权力, 企业法人的权力属于 ( ) 的范畴。

A. 职业义务

B. 职业权力

C. 职业责任

D. 职业纪律

答案: B

717. 旋转机械振动的故障诊断在 ( ) 进行。

A. 机械运行中

B. 机械停止运行后

C. 机械损坏后

D. 装配过程中

答案: A

718. 工业企业在计划期内生产的符合质量的工业产品的实物量叫 ( )。

A. 产品品种

B. 产品质量

C. 产品产量

D. 产品产值

答案: C

719. 交流电的周期越长, 说明交流电变化得 ( )。

A. 越快

B. 越慢

C. 不能确定

D. 与周期无关

答案: B

720. 丝杠窜动引起的故障检查的顺序大致为: 伺服驱动装置, 电动机及测量器件, 电动机与丝杠连接部分, 液压平衡装置, 开口螺母和滚珠丝杠, ( ), 其他机械部分。

A. 电气开关

B. 轴承

C. 变压器

D. 接触器

答案: B

721. 錾削硬钢或铸铁等硬材料时, 楔角取 ( )。

A.  $30^{\circ} \sim 50^{\circ}$

B.  $50^{\circ} \sim 60^{\circ}$

C.  $60^{\circ} \sim 70^{\circ}$

D.  $70^{\circ} \sim 90^{\circ}$

答案: C

722. 焊接时, 溶液在底部漏出形成的穿孔缺陷称为 ( )

A. 焊瘤

B. 烧穿

- C. 未焊透
- D. 未熔合

答案: B

723. 万能外圆磨的主轴及其支承在结构上应具有很高的 ( )。

- A. 刚性
- B. 硬度
- C. 强度
- D. 韧性

答案: A

724. 铸件缺陷有气孔是指 ( )

- A. 圆形或梨形的光滑孔洞
- B. 集中或细小分散的孔洞
- C. 内含熔渣的孔洞
- D. 内含砂粒的孔洞

答案: A

725. 液压系统滤油器严重堵塞, 吸油形成局部真空, 将产生 ( ) 的现象。

- A. 液压冲击
- B. 流量减小
- C. 进给爬行
- D. 压力下降

答案: C

726. 标准麻花钻头修磨分屑槽时是在 ( ) 磨出分屑槽。

- A. 前刀面
- B. 副后刀面
- C. 基面
- D. 后刀面

答案: D

727. 检修蒸汽安全阀时, 应先 ( )

- A. 打开减压阀
- B. 关闭蒸汽阀
- C. 打开放汽阀
- D. 打开旁通阀

答案: B

728. 双频激光干涉仪的测量长度为多少米 ( )。

- A. 50
- B. 60
- C. 70
- D. 80

答案: B

729. 普通螺纹的牙型角为 ( )。

- A.  $55^\circ$
- B.  $60^\circ$
- C.  $55^\circ$  或
- D.  $75^\circ$

答案: B

730. 检测主轴定心轴颈的径向跳动时使指示器测头触及主轴定心轴颈 ( )。

- A. 端面
- B. 表面
- C. 轴面

D. 轴孔

答案: B

731. 同轴度误差可用圆度仪、三坐标测量装置、( )。

- A. 指示器
- B. 游标卡尺
- C. 直角尺
- D. 刀口尺

答案: A

732. 用声级计测量声音的声压级和声级,使用仪器上的 A' B' C3 个计权网络分别进行测量读数,当  $LA=LB=LC$  时,则可判定噪声的频率特性表明( )。

- A. 噪声中超声成分特别突出
- B. 噪声中中频成分很强
- C. 噪声中呈低频特性
- D. 噪声中高频成分突出

答案: D

733. 测量圆跳动误差时在工件回转( )周。

- A. 一
- B. 二
- C. 三
- D. 四

答案: A

734. 就是在工艺工序之间或工艺工序与检验工序之间运送劳动对象的工序,是( )。

- A. 过程工序
- B. 运输工序
- C. 检验工序
- D. 生产工序

答案: B

735. 松键连接装配,键的顶面与轮毂槽之间有( )。

- A. 一定的间隙
- B. 一定的过盈
- C. 很大的过盈
- D. 一定的间隙或过盈

答案: A

736. 油绳油毡润滑适用于( )场合。

- A. 运动速度低
- B. 低速轻载
- C. 高速重载
- D. 低速重载

答案: B

737. 液体磨擦轴承的轴颈与轴承工作表面间被油膜完全隔开,使滑动表面磨擦变为润滑层的液体磨擦,磨擦系数( )。

- A. 大大减小
- B. 大大增加
- C. 不变
- D. 无法衡量

答案: A

738. 光学平晶等厚干涉法适用于测量精度较高的( )。

- A. 大平面
- B. 小平面

- C. 圆柱面
- D. 圆跳动

答案: B

739. 划线时, 选用未经切削加工过的毛坯面做基准, 使用次数只能为 ( )。

- A. 一次
- B. 二次
- C. 三次
- D. 四次

答案: A

740. 采用无心外圆磨床加工的零件一般会产生 ( ) 误差

- A. 直线度
- B. 平行度
- C. 平面度
- D. 圆度

答案: D

741. 保证装配精度的工艺之一有 ( )。

- A. 调整装配法
- B. 间隙装配法
- C. 过盈装配法
- D. 过渡装配法

答案: A

742. 数控机床电路图的布置基本上是 ( )。

- A. 输入端在左, 输出端在右
- B. 输入端在右, 输出端在左
- C. 输入端. 输出端都在左
- D. 输入端. 输出端都在右

答案: A

743. 机床传动链误差, 是由 ( ) 链中各传动件的制造误差和装配误差造成的。

- A. 运动
- B. 结合
- C. 传动
- D. 连接

答案: C

744. 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 ( )。

- A. 3
- B. 4
- C. 5
- D. 6

答案: C

745. 测量电气设备的绝缘电阻, 应选用 ( ) 做为最佳测量仪表。

- A. 钳形电流表
- B. 直流单臂电桥
- C. 万用表
- D. 兆欧表

答案: D

746. 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。

- A. 触头
- B. 电磁脱扣器
- C. 按钮

D. 接线柱

答案：B

747. 热继电器控制电路不通，可能的原因是（ ）。

- 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

答案：D

748. 改变电动机的（ ）而实现。

- A. 脉冲频率
- B. 脉冲速度
- C. 通电顺序
- D. 电流大小

答案：A

749. 三相五线制与三相四线制的区别是（ ）。

- 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

答案：C

750. 可通过增加数控系统的（ ）来增加输入输出点数。

- A. 扩展I/O模块
- B. EPROM
- C. RAM
- D. CPU

答案：A

751. 变频器的U、V、W是（ ）端子。

- A. 输入电源
- B. 输出电机
- C. 故障输出
- D. 输出控制信号

答案：B

752. 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。

- 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

答案：A

753. 关于伺服驱动器和编码器信号的连接，错误的说法是（ ）。

- 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

答案：C

754. 不属于变频器的定期维护项目的是（ ）。

- 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

答案: C

755. 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。

- A. 小于
- B. 等于
- C. 大于
- D. 没有固定关系

答案: C

756. 在数控设备维修中使用万用表不用来测量 ( )。

- A. 电阻
- B. 交流电压
- C. 直流电压
- D. 直流电流

答案: D

757. 数控机床常用的低压配电电器是 ( )。

- A. 中间继电器
- B. 电磁铁
- C. 电阻器
- D. 接触器

答案: D

758. PI, PPID 运算都是对 ( ) 进行运算的。

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

答案: D

759. PI 控制器的输出 ( )。

- 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

答案: C

760. 电力场效应管指的是 ( )。

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

答案: A

761. 数控系统增量返回参考点, 零点到位信号的是从 ( ) 发出的。

- A. 电机后面脉冲编码器中的 Z 相 (一转信号) 发出
- B. 减速开关
- C. 电机后面脉冲编码器中的 A/B 相信号发出的
- D. 系统中的脉冲

答案: A

762. PWM 变换器的作用是把恒定的直流电压调制成 ( )。

- 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



答案：D

763. 通用变频器一般由（ ）组成。

- 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

答案：A

764. 传感器是将各种（ ）转换成电信号的元件。

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

答案：C

765. VVVF（变压变频）控制的特点是（ ）。

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

答案：A

766. 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（ ）。

- A. 有级调速
- B. 无级调速
- C. 额定变速
- D. 恒定转速

答案：B

767. 电流型变频器的直流回路滤波环节采用（ ）。

- A. 电容器
- B. 电抗器
- C. 晶闸管
- D. 二极管

答案：B

768. 电压型变频器的直流回路滤波环节采用（ ）。

- A. 电容器
- B. 电抗器
- C. 晶闸管
- D. 二极管

答案：A

769. 触摸屏是（ ）。

- A. 输入设备
- B. 输出设备
- C. 编程设备
- D. 输入和输出设备

答案：D

770. 欧姆定律不适用于分析计算（ ）。

- A. 简单电路
- B. 复杂电路
- C. 线性电路
- D. 直流电路

答案：B

771. 穿越线圈回路的磁通发生变化时，线圈两端就产生（ ）。

- A. 电磁感应
- B. 感应电动势
- C. 磁场
- D. 电磁感应强度

答案：B

772. 提高供电线路的功率因数，下列说法正确的是（ ）。

- 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

答案：D

773. 变压器的铁芯由（ ）大部分组成。

- A. 2
- B. 3
- C. 4
- D. 8

答案：A

774. 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。

- A. 电刷
- B. 机座
- C. 换向器
- D. 转子

答案：B

775. 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。

- A. 定子电流
- B. 转子电流
- C. 转子电压
- D. 电源电压

答案：B

776. 串联型稳压电路中的调整管工作在（ ）状态。

- A. 放大
- B. 截止
- C. 饱和
- D. 任意

答案：A

777. 电力晶体管的缺点是（ ）。

- 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

答案：D

778. 维修电工以（ ），安装接线图和平面布置最为重要。

- A. 电气原理图
- B. 电气设备图
- C. 电气安装图
- D. 电气装配图

答案：A

779. 电工仪表按工作原理分为（ ）等。

- A. 磁电系
- B. 电磁系
- C. 电动系
- D. 以上都是

答案：D

780. 测量电压时应将电压表（ ）电路。

- 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

答案：B

781. 特别潮湿场所的电气设备使用时的安全电压为（ ）。

- A. 9
- B. 12
- C. 24
- D. 36

答案：B

782. 机床照明，移动行灯等设备，使用的安全电压为（ ）。

- A. 9
- B. 12
- C. 24
- D. 36

答案：D

783. （ ）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。

- 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

答案：A

784. 发电机的基本工作原理是：（ ）。

- 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

答案：A

785. 步进电动机的角位移或线位移与（ ）。

- 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

答案：A

786. 步进电动机的转速 $n$ 或线速度 $v$ 只与（ ）有关。

- A. 电源电压
- B. 负载大小
- C. 环境条件的波动
- D. 脉冲频率 $f$

答案：D

787. 控制系统对直流测速发电机的要求有（ ）。

- 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

答案：A

788. 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。

- A.  $30^\circ$
- B.  $45^\circ$
- C.  $60^\circ$
- D.  $90^\circ$

答案：C

789. CNC 是指 ( ) 的缩写。

- A. 计算机数控系统
- B. 自动化工厂
- C. 柔性制造系统
- D. 数控加工中心

答案：A

790. 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。

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

答案：C

791. 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 ( )。

- 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

答案：A

792. ( ) 是直流调速系统的主要控制方案。

- 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

答案：B

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

- 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

答案：D

794. 发电机——电动机调速系统是一种典型的 ( ) 调速自控系统。

- A. 开环
- B. 半闭环
- C. 单闭环
- D. 全闭环

答案：A

795. 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 ( )。

- 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

答案：A

796. 速度检测与反馈电路的精度，对调速系统的影响是（ ）。

- 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

答案：A

797. 以下不是PLC编程语言的是（ ）。

- A. VB
- B. 指令表
- C. 梯形图
- D. 顺序功能图

答案：A

798. PLC编程软件的功能不包括（ ）。

- A. 读入
- B. 纠错
- C. 监控
- D. 仿真

答案：B

799. 以下不是PLC硬件故障类型的是（ ）。

- 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

答案：D

800. 以下不属于PLC外围输入故障的是（ ）。

- 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

答案：D

801. PLC控制系统设计的步骤描述不正确的是（ ）。

- 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

答案：A

802. （ ）不是PLC控制系统设计的原则。

- 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

答案：A

803. 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。

- 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

答案：A

804. 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（ ）。

- 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

答案：D

805. 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（ ）。

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

答案：A

806. 计算机内采用二进制的主要原因是（ ）。

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

答案：D

807. 根据自己的性格特点选择合适的工作，应该按（ ）进行选择。

- A. 职业种类
- B. 职业成就
- C. 职业收入
- D. 职业意义

答案：A

808. 电力场效应管是理想的（ ）控制型器件。

- A. 电流
- B. 电压
- C. 电阻
- D. 功率

答案：B

809. RS-232 串口通信传输模式是（ ）。

- A. 单工
- B. 半单工
- C. 全双工
- D. 半双工

答案：C

810. 机械零件产生疲劳现象的原因是材料表面或（ ）有缺陷。

- A. 内部
- B. 中间
- C. 底部
- D. 外部

答案：A

811. PLC的执行过程主要分为（ ）.（ ）.（ ）三个阶段。

- A. 输入采样. 程序执行. 输出刷新
- B. 程序扫描. 程序执行. 输出刷新
- C. 输入采样. 程序扫描. 输出刷新
- D. 输入采用. 程序执行. 输入刷新

答案: A

812. 国家鼓励和支持利用可再生能源和 ( ) 发电。

- A. 磁场能
- B. 机械能
- C. 清洁能源
- D. 化学能

答案: C

813. 导线截面的选择通常是由 ( ) . 机械强度. 电流密度. 电压损失和安全载流量等因素决定的。

- A. 磁通密度
- B. 绝缘强度
- C. 发热条件
- D. 电压类型

答案: C

814. 选用绝缘材料时应该从电气性能. 机械性能. ( ) . 化学性能. 工艺性能及经济性等方面来进行考虑。

- A. 电流大小
- B. 磁场强度
- C. 电压高低
- D. 热性能

答案: D

815. 双闭环调速系统中, 当电网电压波动时, 几乎不对转速产生影响。这主要依靠 ( ) 的调节作用。

- A. ACR
- B. ASR
- C. ACR及ASR
- D. 转速负反馈电路

答案: A

816. 调速系统的调速范围和静差率这两个指标 ( ) 。

- A. 相互平等
- B. 互不相关
- C. 相互制约
- D. 相互补充

答案: C

817. 开关量输出模块的输出方式有下列 ( ) 三种。

- 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

答案: B

818. ( ) 使用于电源中性线不直接接地的电气设备。

- A. 工作接地
- B. 保护接地
- C. 漏电保护
- D. 短路保护

答案：B

819. 交流电的三要素是频率、初位相、（ ）。

- A. 有效值
- B. 最小值
- C. 最大值
- D. 平均值

答案：C

820. Y- $\Delta$ 降压启动，线电压为 380V，Y启动电压为（ ）V， $\Delta$ 运行电压为（ ）V。

- A. 220
- B. 380
- C. 220
- D. 380

答案：C

821. 重复接地的作用是（ ）。

- 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

答案：C

822. 半闭环位置检测方式一般是将检测原件安装在（ ）上。

- A. 主轴
- B. 刀架
- C. 电动机轴
- D. 滚珠丝杆上

答案：C

823. 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。

- 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

答案：A

824. CIMS 的功能不包括（ ）。

- 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

答案：D

825. 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（ ）。

- 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

答案：B

826. 三相半波可控整流电路各相触发脉冲相位差（ ）。

- A.  $60^\circ$
- B.  $90^\circ$
- C.  $120^\circ$
- D.  $180^\circ$



答案：C

827. 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。

- A. 变极调速
- B. 变压调速
- C. 直流调速
- D. 闭环负反馈

答案：C

828. 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。

- A. 饱和
- B. 不饱和
- C. 开环
- D. 不定

答案：B

829. 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（ ）。

- 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

答案：B

830. 无静差调速系统的调节原理是（ ）。

- 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

答案：B

831. 标准式直线感应同步器在实际中用得最广泛，其每块长为（ ）。

- A. 100mm
- B. 250mm
- C. 1mm
- D. 10mm

答案：B

832. 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。

- A. 读数精度
- B. 安装方便
- C. 使用寿命
- D. 工作精度

答案：C

833. 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。

- 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

答案：A

834. 一个刚体在空间运动具有（ ）自由度。

- A. 6个
- B. 5个

C. 4个

D. 3个

答案: A

835. 关于 PLC, 下列观点正确的是 ( )。

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

答案: D

836. S7-200 的数字量输出写入输出映像寄存器的标志符为 ( )。

A. V

B. Q

C. I

D. T

答案: B

837. 由一台PLC控制多台设备或数条建议生产线的是 ( )。

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

答案: B

838. 对于大型设备常用的编程方法为 ( )。

A. 模块法编程

B. 状态转移法编程

C. 分析法

D. 翻译法

答案: A

839. 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。

A. 模拟

B. 继电器

C. 时实

D. 时序逻辑电路

答案: B

840. 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。

A. 传感器

B. 探头

C. 被控对象

D. 一次线缆

答案: C

841. 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。

A. 正电位

B. 负电位

C. 零信号

D. 静电

答案: C

842. ( ) 传动一般可做成开式、半开式及闭式。

A. 链

B. 传动带

- C. 齿轮
- D. 变传动比

答案：C

843. 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（ ）。

- A. 安装接线图
- B. 原理图
- C. 布置图
- D. 接线布置图

答案：A

844. 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（ ）。

- A. 接触器
- B. 中间继电器
- C. 时间继电器
- D. 热继电器

答案：B

845. 数控机床的加工程序由（ ）程序内容和程序结束三部分组成。

- A. 程序指令
- B. 程序代码
- C. 程序地址
- D. 程序名

答案：D

846. 下列 FANUC 程序号中，表达错误的程序号是（ ）。

- A. O6666
- B. O666
- C. O66666
- D. O66

答案：C

847. 数控机床上有一个机械原点，该点到机床坐标零点在进给坐标轴方向上的距离可以在机床出厂时设定，该点称（ ）。

- A. 机床参考点
- B. 机床零点
- C. 工件零点
- D. 限位点

答案：A

848. 数控车床的（ ）通常设在主轴端面与轴线的相交点。

- A. 机床参考点
- B. 机床坐标原点
- C. 工件坐标系零点
- D. 换刀点

答案：B

849. 程序需暂停 5 秒时，下列正确的指令段是（ ）。

- A. G04P5
- B. G04P500
- C. G04P50
- D. G04P5000

答案：D

850. 在数控车床的以下代码中，属于开机默认代码的是（ ）。

- A. G17

- B. G18
- C. G19
- D. 由操作者指定

答案: B

851. 钢的品种繁多, 按照用途可分为 ( )。

- A. 普通质量钢、优质钢和高级优质钢
- B. 低碳钢、中碳钢和高碳钢
- C. 结构钢, 工具钢和特殊性能钢等
- D. 非合金钢、低合金钢和合金钢

答案: C

852. 曲率变化不大, 精度要求不高的曲面轮廓, 宜采用 ( )。

- A. 两轴半加工
- B. 三轴联动加工
- C. 四轴联动加工
- D. 两轴联动加工

答案: A

853. 滚珠丝杠螺母副消除间隙的目的是 ( )。

- A. 提高反向传动精度
- B. 减小摩擦力矩
- C. 增大驱动力矩
- D. 提高使用寿命

答案: A

854. 采用双导程蜗杆传递运动是为了 ( )。

- A. 提高传动效率
- B. 增加预紧力
- C. 增大减速比
- D. 消除或调整传动副的间隙

答案: C

855. 将位置检测反馈装置安装在机床的移动部件上的数控机床属于 ( )。

- A. 闭环控制
- B. 开环控制
- C. 半闭环控制
- D. 半开环控制

答案: A

856. 在半闭环数控系统中, 位置反馈量是 ( )。

- A. 机床的工作台位移
- B. 进给伺服电机的转角
- C. 主轴电机转速
- D. 主轴电机转角

答案: B

857. 数控机床的 ( ) 的英文是 SPINDLEOVERRIDE。

- A. 手轮速度
- B. 进给速率控制
- C. 快速进给速率选择
- D. 主轴速度控制

答案: D

858. 数控机床的条件信息指示灯 EMERGENCYSTOP 亮时, 说明 ( )。

- A. 操作错误且未消除
- B. 主轴可以运转

- C. 回参考点
- D. 按下了急停按钮

答案: D

859. 数控机床手动数据输入时, 可输入单一命令, 按 ( ) 键使机床动作。

- A. 循环启动
- B. 快速进给
- C. 回零
- D. 手动进给

答案: A

860. 数控机床在开机后, 须进行回零操作, 使 X、Z 各坐标轴运动回到 ( )。

- A. 机床原点
- B. 编程原点
- C. 工件零点
- D. 机床参考点

答案: D

861. 在程序运行过程中, 如果按下进给保持按钮, 运转的主轴将 ( )。

- A. 反向运转
- B. 停止运转
- C. 重新启动
- D. 保持运转

答案: D

862. 程序编制中首件试切的作用是 ( )。

- A. 检验程序单的正确性, 并检查是否满足加工精度要求
- B. 检验零件工艺方案的正确性
- C. 检验零件图样的正确性
- D. 检验数控程序的逻辑性

答案: A

863. 全闭环进给伺服系统的数控机床, 其定位精度主要取决于 ( )。

- A. 机床传动机构的精度
- B. 伺服单元
- C. 检测装置的精度
- D. 控制系统

答案: C

864. 数控机床进给系统减少摩擦阻力和动静摩擦之差, 是为了提高数控机床进给系统的 ( )。

- A. 快速响应性能和运动精度
- B. 运动精度和刚度
- C. 传动精度
- D. 传动精度和刚度

答案: A

865. 根据装配精度(即封闭环公差)合理分配组成环公差的过程, 叫 ( )。

- A. 工艺过程
- B. 装配法
- C. 解尺寸链
- D. 检验方法

答案: C

866. 尺寸链中, 当其他尺寸确定后, 新产生的一个环是 ( )。

- A. 封闭环
- B. 减环

C. 增环或减环

D. 增环

答案：A

867. 相对于一般的三轴加工，以下关于多轴加工的说法（ A ）是对的。①加工精度提高 ②编程复杂（特别是后处理）③加工质量提高 ④工艺顺序与三轴相同

A. ①②③

B. ①②③④

C. ②③④

D. ①③④

答案：A

868. 下列关于欠定位叙述正确的是（ B ）。

A. 限制的自由度大于六个

B. 应该限制的自由度没有限制完

C. 没有限制完六个自由度

D. 不该限制的自由度而限制了

答案：B

869. （ ）在一定的范围内无需调整或稍加调整就可用于装夹不同的工件。这类夹具通常作为机床附件由专业厂生产，操作费时、生产率低，主要用于单件小批量生产。

A. 通用夹具

B. 专用夹具

C. 可调夹具

D. 组合夹具

答案：A

870. 计算机辅助编程中的后置是把（ ）转换成数控加工程序。

A. 刀具数据

B. 刀具位置文件

C. 工装数据

D. 零件数据模型

答案：B

871. 高速主轴为满足其性能要求，在结构上主要是采用（ ）电机直接驱动的内装电机集成化结构，从而减少传动环节，具有更高的可靠性。

A. 步进伺服

B. 交流伺服

C. 直流伺服

D. 内装

答案：B

872. 超精密加工要求严格的加工环境条件，加工环境需满足（ ）。①放置机床的房间室温控制在  $20 \pm 0.05^\circ\text{C}$  ②机床采用恒温油浇淋，恒温油控制在  $20 \pm 0.005^\circ\text{C}$  ③恒湿、超净化

A. 条件①②③

B. 条件②和③

C. 条件①和②

D. 条件①和③

答案：A

873. 某程序中的一个程序段为：N03 G90 G19 G94 G02 X30.0 Y35.0 R130.0 F200 该程序段的错误在于（ ）。

A. 不应该用

B. 不应该用

C. 不应该用

D. 不应该用

答案：D

874. 手工建立新的程序时，必须最先输入的是（ ）。

- A. 程序名
- B. 程序段号
- C. 程序
- D. 刀具号

答案：A

875. 以正弦规量测时，指示量表主轴应垂直于（ ）。

- A. 正弦规斜面
- B. 平板面
- C. 工件端面
- D. 圆柱连心线

答案：B

876. 轮齿折断一般是发生在（ A ）部位。

- A. 齿根
- B. 齿顶
- C. 齿中位圆
- D. 不能确定

答案：A

877. 画正等轴测图的 X、Y 轴时，为了保证轴间角，一般用（ ）三角板绘制。

- A. 30°
- B. 45°
- C. 90°
- D. 以上都可以

答案：A

878. 根据组合体的组合方式，画组合体轴测图时，常用（ ）作图。

- A. 综合法
- B. 叠加法
- C. 切割法
- D. 切割法、叠加法和综合法

答案：D

879. 进给率即（ ）。

- A. 每回转进给量 ÷ 每分钟转数
- B. 每回转进给量 × 每分钟转数
- C. 切深 × 每回转进给量
- D. 切深 ÷ 每回转进给量

答案：B

880. 程序的修改步骤，应该是将光标移至要修改处，输入新的内容，然后按（ ）键即可。

- A. 替代
- B. 删除
- C. 插入
- D. 复位

答案：A

881. 根据投影面展开的法则，三个视图的相互位置必然是以（ ）为主。

- A. 俯视图
- B. 左视图
- C. 主视图
- D. 仰视图

答案：C

882. 国标中规定用 ( ) 作为基本投影面。

- A. 正六面体的六个面
- B. 正五面体的五面体
- C. 正四面体的四面体
- D. 正三面体的三个面

答案: A

883. 国家鼓励企业制定 ( ) 国家标准或者行业标准的企业标准, 在企业内部适用。

- A. 等同于
- B. 松于
- C. 严于
- D. 完全不同于

答案: C

884. 某系统在工作台处拾取反馈信息, 该系统属于 ( ) 。

- A. 半闭环伺服系统
- B. 闭环伺服系统
- C. 开环伺服系统
- D. 定环伺服系统

答案: B

885. 工件加工完毕后, 应将刀具从刀库中卸下, 按 ( ) 清理编号入库。

- A. 刀具序号
- B. 调整卡或程序
- C. 任意顺序
- D. 所夹刀具名称

答案: A

886. 晶粒间交界的地方称为 ( ) 。

- A. 晶粒
- B. 晶界
- C. 晶格
- D. 晶体

答案: B

887. 在 FANUC 数控系统中, 下列宏程序调用语句中, ( ) 是正确的。

- A. G65
- B. G65
- C. G65
- D. G65

答案: D

888. 指令 G00 G02 G03 G01 X-25.0 Y70.0 F100 中, 最终执行的 G 代码是 ( ) 。

- A. G00
- B. G01
- C. G02
- D. G03

答案: B

889. 机床照明灯应选 ( ) V 供电。

- A. 80
- B. 110
- C. 220
- D. 36

答案: D

890. 以下材料中, 耐热性最好的是 ( ) 。



- A. 合金工具钢
- B. 硬质合金
- C. 碳素工具钢
- D. 高速钢

答案：B

891. CNC 是指（ ）的缩写。

- A. 计算机数控系统
- B. 自动化工厂
- C. 柔性制造系统
- D. 数控加工中心

答案：A

892. 在偏置值设置 G55 栏中的数值是（ ）。

- A. 刀具的长度偏差值
- B. 工件坐标系的原点相对机床坐标系原点偏移值
- C. 工件坐标系的原点
- D. 工件坐标系相对对刀点的偏移值

答案：B

893. 数控机床主轴电机需要在恒功率输出条件下工作，进给轴伺服电机需要在恒扭矩条件下工作，所以数控机床主轴电机大都采用（ ）。

- A. 同步电机
- B. 步进电机
- C. 异步电机
- D. 直流电机

答案：C

894. 辅助功能中表示程序计划停止的指令是（ ）。

- A. M30
- B. M00
- C. M02
- D. M01

答案：D

895. （ ）是铁碳合金相图中最低温度。

- A. 727℃
- B. 568℃
- C. 912℃
- D. 272℃

答案：A

896. 材料受力后在断裂之前产生塑性变形的能力称为（ ）。

- A. 强度
- B. 塑性
- C. 硬度
- D. 韧性

答案：B

897. 铸造合金由液态凝固和冷却至温室的过程中，体积和尺寸减小的现象称为（ ）。

- A. 铸造性
- B. 流动性
- C. 收缩性
- D. 扩展性

答案：C

898. 连续切削控制系统中，若两轴增益特性稍有差别，则加工圆时，将会形成（ ）。

- A. 振动
- B. 接刀痕
- C. 圆的直径增大
- D. 椭圆

答案: D

899. ( ) 是引起机床加工误差的原因。①制造误差 ②安装误差 ③原理误差 ④传动间隙

- A. ①②④
- B. ①③④
- C. ①②③④
- D. ①②③

答案: A

900. 加工中心执行顺序控制动作和控制加工过程的中心是 ( )。

- A. 可编程控制器
- B. 数控系统
- C. 自动刀库
- D. 立柱

答案: B

901. 关于加工中心的特点描述不正确的是 ( )。

- A. 加工对象适应性强
- B. 加工精度高
- C. 加大了劳动者的劳动强度
- D. 工序集中

答案: C

902. 齿轮传递运动准确性的必检指标是 ( )。

- A. 齿厚偏差
- B. 齿廓总偏差
- C. 齿距累积误差
- D. 螺旋线总偏差

答案: C

903. 矩形花键联结采用的基准制为 ( )。

- A. 基孔制或基轴制
- B. 基轴制
- C. 非基准制
- D. 基孔制

答案: D

904. 最大实体尺寸是指 ( )。

- A. 孔和轴的最小极限尺寸
- B. 孔的最小极限尺寸和轴的最大极限尺寸
- C. 孔和轴的最大极限尺寸
- D. 孔的最大极限尺寸和轴的最小极限尺寸

答案: B

905. 含有下列哪项误差的测得值应该按一定的规则, 从一系列测得值中予以剔除 ( )。

- A. 粗大误差
- B. 变值系统误差
- C. 随机误差
- D. 定值系统误差

答案: A

906. 粗大误差使测量结果严重失真，对于等精度多次测量值中，凡是测量值与算术平均值之差绝对值大于标准偏差 $\sigma$ 的（ ）倍，即认为该测量值具有粗大误差，即应从测量列中将其剔除。

- A. 1
- B. 2
- C. 3
- D. 4

答案：C

907. Ra6.3  $\mu\text{m}$  的含义是（ ）。

- A. 光洁度为
- B. 粗糙度为
- C. 尺寸精度为
- D. 位置精度为

答案：B

908. 若某测量面对基准面的平行度误差为 0.08mm，则其（ ）误差必不大于 0.08mm。

- A. 垂直度
- B. 对称度
- C. 平面度
- D. 位置度

答案：C

909. 数控车床 X 轴对刀时试车后只能沿（ ）轴方向退刀。

- A. 先 X 再 Z 数
- B. X
- C. X、Z 都可以
- D. Z

答案：D

910. 后置刀架的数控车床，采用外圆右偏刀，当刀具沿工件直径向外进给一个脉冲后，用逐点比较法进行圆弧插补运算，计算偏差值为 $\Sigma ij < 0$ ，接下来刀具沿 Z 轴负方向进给一个脉冲，所加工的圆弧为（ ）。

- A. 顺时针凸弧
- B. 逆时针凸弧
- C. 顺时针凹弧
- D. 逆时针凹弧

答案：C

911. 生产某零件的时间定额为 15 分钟 / 件，那么一个工作日，该零件的产量定额（ ）。

- A. 32 件 / 班
- B. 45 件 / 班
- C. 35 件 / 班
- D. 40 件 / 班

答案：A

912. 工件以圆孔定位时，常用以下几种定位元件。其中（ ）定位方式的定心精度较高，但轴向定位误差较大。因此不能作为轴向定位加工有轴向尺寸精度工件。

- A. 圆柱销
- B. 圆柱心轴
- C. 圆锥销
- D. 圆锥心轴

答案：D

913. 数控车床上切断时，防止产生振动的措施是（ ）。

- A. 减小前角

- B. 适当增大前角
- C. 增加刀头宽度
- D. 减小进给量

答案：B

914. 车削加工时，减小（ ）可以减小工件的表面粗糙度。

- A. 刀尖角
- B. 主偏角
- C. 副偏角
- D. 刃倾角

答案：C

915. 形成（ ）的切削过程较平稳，切削力波动较小，已加工表面粗糙度值较小。

- A. 崩碎切屑
- B. 节状切屑
- C. 粒状切屑
- D. 带状切屑

答案：D

916. 由主切削刃直接切成的表面叫（ ）。

- A. 待加工面
- B. 切削平面
- C. 已加工面
- D. 切削表面

答案：D

917. 装配式复合刀具由于增加了机械连接部位，刀具的（ ）会受到一定程度的影响。

- A. 刚性
- B. 硬度
- C. 工艺性
- D. 红硬性

答案：A

918. 机夹可转位车刀，刀片型号规则中“S”表示（ ）。

- A. 三角形
- B. 四边形
- C. 五边形
- D. 圆形

答案：B

919. 低速切削刀具（如拉刀、板牙和丝锥等）的主要磨损形式为（ ）。

- A. 化学磨损
- B. 粘接磨损
- C. 扩散磨损
- D. 硬质点磨损

答案：D

920. 采用金刚石涂层的刀具不能加工（ ）零件。

- A. 黄铜
- B. 碳素钢
- C. 铝合金
- D. 钛合金

答案：B

921. 采用脉宽调制（PWM）进行直流电动机调速驱动时，通过改变（ ）来改变电枢回路的平均电压，从而实现直流电动机的平滑调速。

- A. 脉冲的宽度

- B. 脉冲的频率
- C. 脉冲的正负
- D. 其他参数

答案：A

922. 含有微处理器，可进行程序编制或适应条件变化的接口是（ ）。

- A. 智能接口
- B. 被动接口
- C. 主动接口
- D. 零接口

答案：A

923. 以下产品不属于机电一体化产品的是（ ）。

- A. 工业机器人
- B. 电子计算机
- C. 空调
- D. 复印机

答案：B

924. 多级齿轮传动中，各级传动比相等的分配原则适用于按（ ）设计的传动链。

- A. 最小等效转动惯量原则
- B. 输出轴的转角误差最小原则
- C. 重量最轻原则（小功率装置）
- D. 重量最轻原则（大功率装置）

答案：C

925. 顺序控制系统是按照预先规定的次序完成一系列操作的系统，顺序控制器通常用（ ）。

- A. DSP
- B. 2051
- C. 单片机
- D. PLC

答案：D

926. 伺服控制系统一般包括控制器、被控对象、执行环节、比较环节和（ ）等个五部分。

- A. 转换电路
- B. 检测环节
- C. 存储电路
- D. 换向结构

答案：B

927. 步进电动机，又称电脉冲马达，是通过（ ）决定转角位移的一种伺服电动机。

- A. 脉冲的相位
- B. 脉冲的宽度
- C. 脉冲的数量
- D. 脉冲的占空比

答案：C

928. PWM 指的是（ ）。

- A. 计算机集成系统
- B. 脉宽调制
- C. 机器人
- D. 可编程控制器

答案：B

929. 在并联交流电路中，总电流等于各个分支电流的（ ）。

- A. 方根和
- B. 代数和

- C. 总和
- D. 相量和

答案: D

930. 识别通信电缆规格形式和用途的代号是 ( )。

- A. 电缆芯线
- B. 电缆绝缘
- C. 电缆型号
- D. 外护层

答案: C

931. 所谓对称三相负载就是 ( A )。

- A. 三相负载阻抗值相等, 且阻抗角相等
- B. 三个相电压相等且相位角互差
- C. 三个相电流有效值相等, 三个相电压相等且相位角互差
- D. 三个相电流有效值相等

答案: A

932. 交流电流  $I$  通过某电阻, 在一定时间内产生的热量, 与某直流电流  $I$  在相同时间内通过该电阻所产生的热量相等, 那么就把它直流电流  $I$  定义为交流电流  $i$  的 ( )。

- A. 瞬时值
- B. 最大值
- C. 最小值
- D. 有效值

答案: D

933. 交流电流表或交流电压表, 指示的数值是 ( )。

- A. 最大值
- B. 平均值
- C. 有效值
- D. 瞬时值

答案: C

934. 要使主站系统能正确接收到厂站端设备的信息, 必须使主站与厂站端的 ( ) 一致。

- A. 设备型号
- B. 通信规约
- C. 通道带宽
- D. 系统软件

答案: B

935. 下列不属于操作系统的是 ( )。

- A. WOR
- B. B. WindowsXP
- C. LINUX
- D. Solaris

答案: A

936. 有一个直流电路, 电源电动势为 10V, 电源内阻为 1 欧姆, 向负载  $R$  供电。此时负载从电源获得最大功率, 则负载电阻  $R$  为 ( ) 欧姆。

- A. 9
- B. 1
- C.  $\infty$
- D. 1.5

答案: B

937. 于有功功率和无功功率, 错误的说法是 ( )。

- A. 在 RLC 电路中, 有功功率就是在电阻上消耗的功率

- B. 无功功率有正有负
- C. 无功功率就是无用的功率
- D. 在纯电感电路中，无功功率的最大值等于电路电压和电流的乘积

答案：C

938. 当变压器油温升高时，测温探头的电阻阻值（ ）。

- A. 变小
- B. 变大
- C. 不变
- D. 不一定

答案：B

939. 电压互感器的误差与（ ）有关。

- A. 相角误差
- B. 二次阻抗
- C. 电流比误差
- D. 电压比误差

答案：B

940. 在变压器中性点装设消弧线圈的目的是（ ）。

- A. 吸收无功
- B. 限制变压器故障电流
- C. 提高电网电压水平
- D. 补偿电网接地的电容电流

答案：D

941. 当 PLC 上出现“BATT.V”显示时，说明（ ）。

- A. PLC 锂电池电压不足
- B. PLC 锂电池电压过高
- C. PLC 程序出错
- D. PLC 有干扰信号

答案：A

942. 串行通信接口中常用的符号 TXD 表示（ ）。

- A. 接收数据信号
- B. 发送数据信号
- C. 接地信号
- D. 同步信号

答案：B

943. 某线路更换 TA 重新投运后，后台显示的功率值和电流值均为线路实际负荷的一半，其可能原因是（ ）。

- A. 线路的 TA 变比增大一倍
- B. 变送器的 CT 有一相被短接
- C. 变送器故障
- D. 线路的 TA 变比缩小了一倍

答案：A

944. 下列不属于监控系统站控层的设备是（ ）。

- A. 交流采样装置
- B. 前置机
- C. 数据通信网关
- D. 操作员工作站

答案：A

945. 关系数据库的规范化理论主要解决的问题是（ ）。

- A. 如何构造合适的应用程序界面

- B. 如何构造合适的数据物理结构
- C. 如何构造合适的数据逻辑结构
- D. 如何控制不同用户的数据操作权限

答案: C

946. ( ) 使用专用机床比较合适。

- A. 大批量加工
- B. 复杂型面加工
- C. 齿轮齿形加工
- D. 新产品试加工

答案: A

947. 直接式专家控制通常由( )组成。

- A. 信息获取与处理、控制规则集、推理机和传感器
- B. 控制规则集、知识库、推理机和传感器
- C. 信息获取与处理、知识库、推理机和传感器
- D. 信息获取与处理、知识库、控制规则集和推理机

答案: D

948. 专家系统的核心部分是( )。

- A. 人机接口、过程接口、推理机构
- B. 知识库、数据库、推理机构
- C. 人机接口、知识获取结构、推理机构
- D. 知识库、数据库、人机接口

答案: B

949. 总结手动控制策略, 得出一组由模糊条件语句构成的控制规则, 据此可建立( )。

- A. 模糊控制规则表
- B. 输出变量赋值表
- C. 模糊控制器查询表
- D. 输入变量赋值表

答案: A

950. 某模糊控制器的语言变量选为实际温度与给定温度之差即误差  $e$ 、误差变化率  $\Delta e$ ; 以及加热装置中可控硅导通角的变化量  $u$ , 故该模糊控制器为( )。

- A. 双输入一双输出
- B. 单输入一单输出
- C. 双输入一单输出
- D. 单输入一双输出

答案: C

951. 采用单层拓扑结构的神经网络是( )。

- A. BP 网络
- B. 生物神经网络
- C. Hopfield 网络
- D. 脑模型网络

答案: C

952. 单层神经网络, 有两个输入, 两个输出, 它们之间的连接权有( )。

- A. 2个
- B. 4个
- C. 6个
- D. 8个

答案: B

953. 单层神经网络, 有三个输入, 三个输出, 它们之间的连接权有( )。

- A. 6个



- B. 9个
- C. 16个
- D. 25个

答案: B

954. 离散 Hopfield 网络 ( )。

- A. 具有函数逼近功能
- B. 是多层反馈网络
- C. 是单层网络
- D. 具有联想记忆功能

答案: D

955. 下面哪种类型的学习能够用于移动机器人的路径规划 ( )。

- A. PID 神经网络
- B. 遗传算法
- C. 自适应线性神经网络
- D. 多层前向神经网络

答案: B

956. 遗传算法将问题的求解表示成“染色体”，“染色体”实际上是 ( )。

- A. 种群
- B. 存在于细胞核中能被碱性染料染色的物质
- C. 用编码表示的字符串
- D. 各种数值

答案: C

957. FMS 是指 ( )。

- A. 直接数控系统
- B. 自动化工厂
- C. 柔性制造系统
- D. 计算机集成制造系统

答案: C

958. 对刀元件用于确定 ( ) 之间所应具有相互位置。

- A. 夹具与工件
- B. 机床与工件
- C. 夹具与刀具
- D. 机床与夹具

答案: B

959. 数控机床要求在 ( ) 进给运动下不爬行，有高的灵敏度。

- A. 高速
- B. 低速
- C. 停止
- D. 匀速

答案: A

960. 零件的真实大小，是以图样上的 ( ) 为依据的。

- A. 技术要求
- B. 图样大小
- C. 尺寸数据
- D. 比例

答案: C

961. 数控车床特别适合加工 ( ) 零件。

- A. 轴类和盘类
- B. 形状复杂的盘类

- C. 形状复杂的轴类
- D. 形状复杂的轴类和盘类

答案: D

962. 具有自动返回到程序起始位置的程序停止指令是 ( )。

- A. M00
- B. M01
- C. M02
- D. M30

答案: D

963. 按数控机床发生的故障性质分类有 ( ) 和系统故障。

- A. 控制器故障
- B. 伺服性故障
- C. 随机性故障
- D. 部件故障

答案: C

964. 数控机床主轴转速 S 的单位是 ( )。

- A. r/min
- B. mm/r
- C. mm/min
- D. r/mm

答案: A

965. 输入程序时若删除一个字节则需要按 ( ) 键。

- A. HELP
- B. CAN
- C. INPUT
- D. RESET

答案: B

966. 以下 ( ) 指令, 在使用时应按下面板“暂停”开关, 才能实现程序暂停。

- A. M00
- B. M01
- C. M02
- D. M06

答案: B

967. 国标中对图样的尺寸标注统一以 ( ) 为单位。

- A. 英寸
- B. 厘米
- C. 微米
- D. 毫米

答案: D

968. 机械行业切削加工智能制造属于 ( )。

- A. 流程型智能制造
- B. 协同制造
- C. 离散型智能制造
- D. 自动化智能制造

答案: C

969. 同步示波器采用触发扫描方式, 即外界信号触发一次, 就产生 ( ) 个扫描电压波形。

- A. 1
- B. 2
- C. 3

D. 4

答案：A

970. 直流电动机的换向极极性与顺着电枢转向的下一个主极极性( )。

A. 相同

B. 相反

C. 串联

D. 并联

答案：B

971. 三相异步电动机转子绕组的绕制和嵌线时，较大容量的绕线式转子绕组采用( )。

A. 扁铝线

B. 裸铜条

C. 铝线

D. 圆铜线

答案：B

972. 三相异步电动机的故障一般可分为( )类。

A. 2

B. 3

C. 4

D. 5

答案：A

973. 直流电动机调速的方法中，( )能实现无级调速且能量损耗小。

A. 削弱磁场

B. 改变电枢回路电阻

C. 直流他励发电机串直流电动机组

D. 斩波器

答案：D

974. 现代数控机床的数控系统是由机床控制程序、数控装置、可编程控制器、主轴控制系统及进给控制系统等组成，其核心部分是( )。

A. 数控装置

B. 可编程控制器

C. 进给控制系统

D. 主轴控制系统

答案：A

975. PLC 交流双速电梯，目前层楼指示器普遍采用( )。

A. 七段数码管

B. 信号灯

C. 指针

D. 发光二极管

答案：A

976. 缩短辅助时间的措施有( D )时间。

A. 减少准备

B. 缩短作业

C. 减少休息

D. 正确编制操作工艺，减少不必要的辅助

答案：D

977. 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( )。

A. 转速的变化成反比

B. 转速的变化成正比

- C. 转速的变化平方成正比
- D. 转速的变化平方成反比

答案: D

978. 转子供电式三相并励交流换向器电动机的调速范围在( )以内时, 调速平滑性很高。

- A. 1:1
- B. 3:1
- C. 5:1
- D. 10:1

答案: B

979. 大型变压器为充分利用空间, 常采用( )截面。

- A. 长方形
- B. 阶梯形
- C. 方形
- D. 圆形

答案: B

980. 电力晶体的缺点是( )。

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

答案: A

981. 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

982. 当代机器人大军中最主要的机器人为( )。

- A. 军用机器人
- B. 工业机器人
- C. 服务机器人
- D. 特种机器人

答案: B

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

- A. 动力学逆问题
- B. 运动学正问题
- C. 动力学正问题
- D. 运动学逆问题

答案: D

984. 电机正反转运行中的两接触器必须实现相互间( )。

- A. 自锁
- B. 联锁
- C. 禁止
- D. 记忆

答案: B

985. 对于移动(平动)关节而言, 关节变量是 D-H 参数中的( )。

- A. 横距
- B. 杆件长度
- C. 关节角

D. 扭转角

答案：A

986. 运动正问题是实现如下变换（ ）。

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

答案：C

987. 职业道德活动中，对客人做到（ ）是符合语言规范的具体要求的。

- A. 用尊称，不用忌语
- B. 语速要快，不浪费客人时间
- C. 言语细致，反复介绍
- D. 语气严肃，维护自尊

答案：A

988. 为了获得非常平稳的加工过程，希望作业启动（位置为零）时（ ）。

- A. 速度恒定，加速度为零
- B. 速度为零，加速度恒定
- C. 速度为零，加速度为零
- D. 速度恒定，加速度恒定

答案：C

989. 测速发电机的输出信号为（ ）。

- A. 开关量
- B. 数字量
- C. 模拟量
- D. 脉冲量

答案：C

990. 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. 接触觉传感器
- B. 滑动觉传感器
- C. 接近觉传感器
- D. 压觉传感器

答案：B

991. 按故障发生部位分为（ ）。

- A. 以下都是
- B. 错用性故障
- C. 先天性故障
- D. 磨损性故障

答案：A

992. 下面哪种传感器不属于触觉传感器（ ）。

- A. 接触觉传感器
- B. 热敏电阻
- C. 压觉传感器
- D. 接近觉传感器

答案：B

993. 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

994. 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. 弹性制造系统
- B. 刚性制造系统
- C. 柔性制造系统
- D. 挠性制造系统

答案: C

995. 在 windows2000 的“资源管理器”窗口中, 其右部窗口中显示的是 ( ) 。

- A. 当前打开的文件夹名称
- B. 系统的文件夹树
- C. 当前打开的文件夹名称及其内容
- D. 当前打开的文件夹的内容

答案: D

996. 图样中的尺寸一般以 ( ) 为单位。

- A. mm
- B. cm
- C. dm
- D. m

答案: A

997. 某导线的内阻为 6 欧, 额定电压 220V, 额定功率 2.2KW 的电动机接在此导线上, 求此导线的压降 ( ) 。

- A. 2V
- B. 0.5V
- C. 0.3V
- D. 0.7V

答案: D

998. 数控机床故障分类较多, 划分方法也不同, 若按故障发生的原因分可分为 ( ) 。

- A. 内部故障和外部故障
- B. 系统故障和随机故障
- C. 破坏性故障和非破坏性故障
- D. 有显示故障和无显示故障

答案: A

999. 数控机床电气系统图和框图中的框常采用 ( ) 框。

- A. 梯形
- B. 圆形
- C. 椭圆形
- D. 矩形

答案: D

1000. 绘制数控机床电气控制原理图时要遵守 ( ) 的一般规则。

- A. 电子制图
- B. 机械制图
- C. 电气制图
- D. 建筑制图

答案: C

1001. 双活塞杆液压缸的两个 ( ) 的直径一般相等, 其两腔的有效工作面积相同。

- A. 构件
- B. 部件
- C. 零件

D. 活塞杆

答案：D

1002. 良好的职业道德应该体现在：爱岗敬业，（ ），办事公道，文明礼貌，团结互助，遵纪守法，勤劳节约，开拓创新等方面。

A. 艰苦奋斗

B. 诚实守信

C. 大公无私

D. 崇尚科学

答案：B

1003. 数控机床液压卡盘处于正卡且在高压夹紧状态下，其夹紧力的大小是由（ ）管路上的减压阀来调节的。

A. 低压

B. 高压

C. 中压

D. 超低压

答案：B

1004. 回转刀盘分系统的控制回路，有（ ）条支路。

A. 一

B. 两

C. 三

D. 四

答案：A

1005. 机床拆卸前应熟悉机械设备的有关图样和资料，熟悉设备的（ ）、性能和工作原理。

A. 螺栓

B. 零件

C. 螺丝

D. 结构

答案：D

1006. 机床拆卸时首先由电工（ ）机床上的电器设备和电器元件。

A. 测试

B. 连接

C. 拆除

D. 检测

答案：C

1007. 主轴内刀具的自动夹紧装置采用碟形弹簧通过拉杆及夹头拉住刀柄的尾部，夹紧力达（ ）以上。

A. 10000N

B. 20000N

C. 50000N

D. 30000N

答案：A

1008. 机械方式采用机械（ ）机构或光电盘方式进行粗定位。

A. 齿条

B. 齿轮

C. 往复

D. 凸轮

答案：C

1009. 电动机与丝杠联轴器产生松动造成滚珠丝杠副运转（ ）。

A. 加速

- B. 噪声
- C. 减速
- D. 平稳

答案: B

1010. 首先检查 Y 轴有关位置参数, 发现 ( ) 间隙、夹紧允差等均在要求范围内, 可排除参数设置不当引起故障的因素。

- A. 反向
- B. 正向
- C. 位置
- D. 轴承

答案: A

1011. 某数控铣床, 开机时驱动器出现“编码器的电压太低, 编码器反馈监控失效”报警内容, 处理这种故障的办法是 ( )。

- A. 重新输入系统参数
- B. 重新编写 PLC 程序
- C. 坐标轴重新回零
- D. 重新连接伺服电动机编码器反馈线, 进行正确的接地连接

答案: D

1012. 放置了好长时间的数控车床, 再次开机时, 发现系统无显示, 故障原因可能是 ( )。

- A. 数控系统零部件损坏
- B. 数控系统存储器出错
- C. 显示电缆被老鼠咬断
- D. 数控系统参数错误

答案: C

1013. “满招损, 谦受益”所说的是 ( ) 的道理。

- A. 争取职业荣誉的动机要纯
- B. 获得职业荣誉的手段要正
- C. 争取职业荣誉的动机要纯, 获得职业荣誉的手段要正, 对待职业荣誉的态度要谦全是
- D. 对待职业荣誉的态度要谦

答案: D

1014. 当机床三色灯的红色灯亮时, 表示 ( )。

- A. 机床处于准备状态
- B. 机床有故障
- C. 机床处于非加工状态
- D. 机床正在进行自动加工

答案: B

1015. 在 ( ) 中, 用主轴电机控制攻丝过程, 主轴电机的工作和伺服电机一样。

- A. 刚性攻丝方式
- B. 换刀方式
- C. 录入方式
- D. 钻孔方式

答案: A

1016. 数控系统用来匹配机床及数控功能的一系列 ( ), 叫做数控系统的参数。

- A. 程序
- B. 符号
- C. 数据
- D. 文件

答案: C



1017. 数控铣床 X 坐标方向移动时工作台面的平行度检测时主轴 ( ) 处固定指示器, 使其测头触及中央 T 形槽的检验面。

- A. 中央
- B. 旁边
- C. 侧面
- D. 任意

答案: A

1018. 测量时工作台位于 ( ) 向行程的中间位置, 在主轴锥孔中插入检验棒。

- A. 横
- B. 纵
- C. 内
- D. 外

答案: B

1019. 三坐标测量仪是一种具有可作三个方向 ( ) 的探测器。

- A. 摆动
- B. 转动
- C. 移动
- D. 摇动

答案: C

1020. 三坐标测量机基本结构主要有 ( ) 组成。

- A. 解码器、反射灯两大部分
- B. 机床、传感器、数据处理系统三大部分
- C. 机床、放大器两大部分
- D. 传感器、编辑器、驱动箱三大部分

答案: B

1021. 以明文规定的守则、制度, 用强制性手段来执行所反映的是职业纪律的 ( ) 。

- A. 一致性
- B. 强制性
- C. 特殊性
- D. 规律性

答案: B

1022. 粗加工时, 为了提高生产效率, 选用切削用量时, 应首先选择较大的 ( ) 。

- A. 切削厚度
- B. 进给量
- C. 切削速度
- D. 切削深度

答案: D

1023. 若未考虑车刀刀尖半径的补偿值, 会影响车削工件的 ( ) 精度。

- A. 内径
- B. 锥度及圆弧
- C. 长度
- D. 外径

答案: B

1024. 过渡配合是指可能具有间隙或过盈的配合。此时, 孔的公差带与轴的公差带 ( ) 。

- A. 彼此分离
- B. 相互包容
- C. 相互交叠
- D. 彼此相邻

答案: C

1025. 下面 ( ) 不是引起模拟进给伺服控制单元过电压报警的原因。

- A. 直流母线的直流电压过低
- B. 输入交流电压过高
- C. 加、减速时间设定不合理
- D. 机械传动系统负载过重

答案: A

1026. 数控机床伺服系统是以 ( ) 为直接控制目标的自动控制系统。

- A. 切削力
- B. 机械运动速度
- C. 机械位移
- D. 机械运动加速度

答案: C

1027. 数控机床水平调整以工作台为基准平面, 常使用 ( ) 精密水平仪来调整。

- A. 1
- B. 2
- C. 3
- D. 多个

答案: B

1028. 数控车床验收调试中总电源的连接可由 ( ) 验证正确。

- A. 主轴风扇
- B. Z轴拖板油标
- C. 主轴箱油标
- D. 电气箱风扇

答案: C

1029. 闭环控制方式的移位测量元件应采用 ( ) 。

- A. 旋转变压器
- B. 长光栅尺
- C. 圆光栅
- D. 光电式脉冲编码器

答案: B

1030. 不能提高光栅的分辨精度有 ( ) 。

- A. 增大刻线密度
- B. 提高刻线精度
- C. 提高鉴向倍频的倍数
- D. 使指示光栅刻线与标尺光栅刻线的夹角为0

答案: B

1031. CNC 系统一般可用几种方式得到工件加工程序, 其中 MDI 是 ( ) 。

- A. 利用键盘以手动方式输入程序
- B. 从串行通信接口接收程序
- C. 利用磁盘机读入程序
- D. 从网络通过

答案: A

1032. 下列哪种伺服系统的精度最高 ( ) 。

- A. 半闭环伺服系统
- B. 闭环伺服系统
- C. 闭环、半闭环系统
- D. 开环伺服系统

答案: B

1033. 新铣床验收工作应按 ( ) 进行。

- A. 国家标准
- B. 机床说明书要求
- C. 使用单位要求
- D. 机床生产厂家标准

答案：A

1034. 在机床、工件一定的条件下，如何解决振动造成的加工质量（ ）。

- A. 提高转速
- B. 提高切削速度
- C. 合理选择切削用量、刀具的几何参数
- D. 每种方法都可以

答案：C

1035. 对于孔系加工要注意安排加工顺序，安排得当可避免（ ）而影响位置精度。

- A. 定位误差
- B. 反向间隙
- C. 重复定位误差
- D. 不重复定位误差

答案：B

1036. 质量分析是通过（ ）的分析来确定合格与不合格产品。

- A. 图表
- B. 信息
- C. 数据
- D. 公式

答案：C

1037. 某加工中心进行镗孔时，所镗出的孔与其基准的相互位置度有误差，但未产生孔的形状误差，造成这种误差的原因可能是（ ）。

- A. 机床导轨的导向误差
- B. 机床传动误差
- C. 机床主轴的纯径向跳动
- D. 机床主轴的纯轴向跳动

答案：A

1038. 对于万能工具显微镜描述正确的是（ ）。

- A. 它是电子显微镜
- B. 它有 X、Y、Z 三个方向读数器
- C. 它不能测圆弧直径
- D. 它可用极坐标测量

答案：D

1039. 纠正措施是要（ ）。

- A. 处置不合格品
- B. 消除不合格
- C. 消除不合格的原因
- D. 惩治错误

答案：C

1040. 劳动合同分为固定期限劳动合同、无固定期限劳动合同和（ ）的劳动合同。

- A. 以完成一定工作任务为期限
- B. 临时劳动合同
- C. 不定时合同
- D. 定时合同

答案：A

1041. 在分析进给伺服系统爬行故障产生的原因时，下列说法不正确的是（ ）。

- A. 导轨润滑不良
- B. 接线端子接触不良
- C. 负载大
- D. 伺服电机不转

答案：D

1042. 数控机床其它部位运行正常，主轴驱动电动机不转，原因有可能是（ ）。

- A. 电源缺相
- B. 位置环增益系数调整不当
- C. 主轴能使信号不通
- D. 电流过小

答案：C

1043. 下列对于“真诚相处，宽厚待人”的论述正确的选项是（ ）。

- A. “真诚相处，宽厚待人
- B. “真诚相处，宽厚待人
- C. “真诚相处，宽厚待人
- D. “真诚相处，宽厚待人

答案：D

1044. 常用数控系统一般通过地址 S 和其后面的数字来控制机床（ ）的速度。

- A. 刀库回转
- B. 程序运行
- C. 进给轴
- D. 主轴

答案：D

1045. 螺纹连接防松的根本问题在于（ ）。

- A. 增加螺纹连接的轴向力
- B. 增加螺纹连接的刚度
- C. 增加螺纹连接的强度
- D. 防止螺纹副相对转动

答案：D

1046. 数控机床液压卡盘处于正卡且在低压夹紧状态下，其夹紧力的大小是由（ ）管路上的减压阀来调节的。

- A. 低压
- B. 中压
- C. 高压
- D. 超高压

答案：A

1047. 机床拆卸时最后按先外后内、先上后下的（ ），分别将各部件分解成零件。

- A. 位置
- B. 顺序
- C. 部位
- D. 宽度

答案：B

1048. 机床组装前应熟悉设备（ ）和技术要求。

- A. 装配图
- B. 三视图
- C. 左视图
- D. 右视图

答案：A

1049. 数控机床主轴润滑通常采用（ ）润滑系统。

- A. 手工
- B. 循环式
- C. 压力
- D. 管路

答案：B

1050. 主轴与箱体超差引起的切削振动大，修理主轴或箱体使其（ ）精度、位置精度达到要求。

- A. 连接
- B. 接触
- C. 配合
- D. 加工

答案：C

1051. 二滑板配合压板过紧或研伤会造成滚珠丝杠在运转中（ ）过大。

- A. 动量
- B. 转动
- C. 速度
- D. 转矩

答案：D

1052. 检查时主轴箱沿 Y 轴正、负方向连续运动，观察千分表（ ）无明显变化，排除滚珠丝杠轴向窜动的可能。

- A. 指针
- B. 位置
- C. 读数
- D. 转动

答案：C

1053. 数控铣加工过程中，按了紧急停止按钮后，应（ ）。

- A. 排除故障后接着走
- B. 手动返回参考点
- C. 重新装夹工件
- D. 重新上刀

答案：B

1054. 数控系统的手动进给值一般采用（ ）输入。

- A. 厘米
- B. 毫米
- C. 英寸或毫米
- D. 英寸

答案：C

1055. 数控系统在自动运行时，单程序段控制指的是（ ）。

- A. 跳过指定的程序段
- B. 程序的所有程序段接连运行
- C. 只能执行简单的程序
- D. 执行完程序的一个程序段之后停止

答案：D

1056. 数控车床在执行刚性攻丝时，（ ）每旋转一转，沿攻丝轴产生一定的进给（螺纹导程）。

- A. X轴
- B. 进给轴
- C. Z轴
- D. 主轴

答案：D

1057. 圆度公差用于对回转面在任一正截面上的圆形轮廓提出的（ ）精度要求。

- A. 尺寸
- B. 形位
- C. 位置
- D. 形状

答案：D

1058. 数控铣床 Y 坐标方向移动时工作台面的平行度检测时（ ）要夹紧。

- A. 横向
- B. 所有手柄
- C. 升降台
- D. 纵向

答案：C

1059. 铣削加工生产率高的原因是（ ）。

- A. 多齿同时切削
- B. 多齿连续切削
- C. 每个齿连续切削
- D. 随意

答案：A

1060. 曲柄摇杆机构（ ）。

- A. 不能用于连续工作的摆动装置
- B. 连杆作整周回转，摇杆作往复摆动
- C. 只能将连续转动变成往复摆动
- D. 可将往复摆动变成连续转动

答案：D

1061. 泵浦可激活介质内部的一种（ ），使其在某些能级间实现粒子数反转分布，这是形成激光的前提条件。

- A. 分子
- B. 粒子
- C. 原子
- D. 电子

答案：B

1062. 加工轴上封闭键槽时，应选用（ ）。

- A. 立式铣床，三面刃铣刀
- B. 卧式铣床，键槽铣刀
- C. 立式铣床，键槽铣刀
- D. 卧式铣床，三面刃铣刀

答案：C

1063. 丝锥、锯条、锉刀等低速工具一般采用（ ）制造。

- A. 硬质合金
- B. 高速钢
- C. 低合金刀具钢
- D. 立方氮化硼

答案：C

1064. 刃磨铣刀时，由于（ ）会使铣刀刀齿偏摆量增大，铣削时容易产生打刀现象，从而限制了铣削用量的提高。

- A. 砂轮的摆动
- B. 砂轮的磨损
- C. 铣刀安装误差

D. 工具磨床主轴的摆动

答案：B

1065. 定位套常用于小型形状简单的（ ）零件的精基准定位。

- A. 轮盘类
- B. 轴类
- C. 箱体类
- D. 方块类

答案：B

1066. 选择切削用量的原则时要在机床动力和（ ）允许，又能满足加工表面粗糙度的前提下，选取尽可能大的进给量。

- A. 转速
- B. 强度
- C. 刚度
- D. 速度

答案：C

1067. 在位置误差的测量有（ ）、模拟法、直接法和目标法四种。

- A. 数据法
- B. 加工法
- C. 连接法
- D. 分析法

答案：D

1068. 检测工件面对面的垂直度误差时将工件放置在（ ）上，精密直角尺的短边置于平板上。

- A. 木板
- B. 虎钳
- C. 平板
- D. 铜板

答案：C

1069. 以下论述错误的是（ ）。

- A. 质量是文明与进步的重要标志
- B. 注重质量才能赢得信誉
- C. 确保质量才能求得生存与发展
- D. 企业的信誉主要来自公关

答案：D

1070. 经常发生的危害性很大的突发性电气故障是（ ）。

- A. 短路
- B. 漏电
- C. 断路
- D. 电压降低

答案：A

1071. 在数据库中存储的是（ ）。

- A. 信息
- B. 数据
- C. 数据模型
- D. 数据以及数据之间的联系

答案：D

1072. DBMS的组成不包括（ ）。

- A. ASP
- B. 数据定义语言DDL

- C. 数据操纵语言DML
- D. 例行程序

答案: A

1073. 数据库的特点之一是数据共享, 严格地讲, 这里的数据共享指( )。

- A. 多个用户共享一个数据文件
- B. 同一应用中的多个程序共享一个数据集合
- C. 多个用户、同一种语言共享数据
- D. 多种应用、多种语言、多个用户相互覆盖地使用数据集合

答案: D

1074. 以下叙述错误的是( )。

- A. 关系数据表中的所有记录的关键字字段的值互不相同
- B. 关系数据库的结构一般保持不变, 但可根据需要进行修改
- C. 一个数据表组成一个关系数据库, 多种不同的数据则需要创建多个数据库
- D. 关系数据表的外部关键字是另一个表的主关键字

答案: C

1075. 关系数据模型的 3 个组成部分中, 不包括( )。

- A. 数据结构
- B. 并发控制
- C. 数据操作
- D. 完整性规则

答案: B

1076. 数据库系统的核心任务是( )。

- A. 实现数据共享
- B. 将信息转换成数据
- C. 数据管理
- D. 保证数据安全

答案: C

1077. 在概念模型中, 一个实体集对应于关系模型中的一个( )。

- A. 字段
- B. 关系
- C. 属性
- D. 元组

答案: B

1078. 在关系运算中, 投影运算是( )。

- A. 在基本表中选择满足条件的记录组成一个新的关系
- B. 在基本表中选择字段组成一个新的关系
- C. 在基本表中选择满足条件的记录和属性组成一个新的关系
- D. 以上均正确

答案: B

1079. 对关系  $s$  和关系  $r$  进行集合运算, 结果中既包含  $s$  中元组也包含  $r$  中元组, 这种集合运算称为( )。

- A. 差运算
- B. 交运算
- C. 并运算
- D. 积运算

答案: C

1080. 计算机辅助编程中生成数控加工程序是( )阶段的工作。

- A. 生成刀具轨迹
- B. 选择加工方式和参数



- C. 轨迹模拟
- D. 后置处理

答案: D

1081. 将 e-r 图中的实体和联系转换为关系模型中的关系, 这是数据库设计过程中 ( ) 设计阶段的任务。

- A. 需求分析
- B. 概念分析
- C. 物理结构
- D. 逻辑结构

答案: D

1082. 区分不同实体的依据是 ( )。

- A. 对象
- B. 名称
- C. 属性
- D. 概念

答案: C

1083. 在学生的选课活动中, 存在两个实体, 分别是 ( )。

- A. 课程和课程号
- B. 学生和学号
- C. 课程和成绩
- D. 学生和课程

答案: D

1084. 关系数据库操作的处理单位 ( )。

- A. 关系
- B. 记录
- C. 数据库
- D. 字段

答案: A

1085. 下列关于数据库管理阶段的说法错误的是 ( )。

- A. 数据真正实现了结构化
- B. 数据独立性差
- C. 数据的共享性高, 冗余度低, 易扩充
- D. 数据由DBMS统一管理和控制

答案: B

1086. MS SQL Server2000 是 ( )。

- A. 一种操作系统
- B. 操作系统的一部分
- C. 一种编译程序
- D. 操作系统支持下的系统软件

答案: D

1087. SQL 语言通常称为 ( )。

- A. 结构化查询语言
- B. 结构化控制语言
- C. 结构化定义语言
- D. 结构化操纵语言

答案: A

1088. 工艺程序以生产或工作的全过程为研究对象, 只分析 ( )。①加工工序 ②储存工序  
③检查工序 ④搬运工序

A. ①②

- B. ①③
- C. ③④
- D. ②④

答案: B

1089. 智慧城市的构建, 不包含 ( )。

- A. 数字城市
- B. 物联网
- C. 联网监控
- D. 云计算

答案: C

1090. 大数据的最显著特征是 ( )。

- A. 数据类型多样
- B. 数据规模大
- C. 数据处理速度快
- D. 数据价值密度高

答案: B

1091. 确定测试计划是在 ( ) 阶段制定的。

- A. 测试
- B. 详细设计
- C. 编码
- D. 总体设计

答案: D

1092. 数据字典是软件需求分析阶段最重要的工具之一, 其最基本的功能是 ( )。

- A. 数据库设计
- B. 数据通信
- C. 数据定义
- D. 数据维护

答案: C

1093. RFID 卡 ( ) 可分为: 有源 (Active) 标签和无源 (Passive) 标签。

- A. 按通信方式分
- B. 按工作频率分
- C. 按供电方式分
- D. 按标签芯片分

答案: C

1094. RFID 卡 ( ) 可分为: 低频 (LF) 标签、高频 (HF) 标签、超高频 (UHF) 标签以及微波 (uW) 标签。

- A. 按供电方式分
- B. 按工作频率分
- C. 按通信方式分
- D. 按标签芯片分

答案: B

1095. 典型的生产系统包含哪些生产方式 ( )。①大量流水生产 ②成批生产 ③单件小批生产 ④成组生产

- A. ①②③
- B. ①③④
- C. ①②③④
- D. ②③

答案: A

1096. 下列配合精度选项中, ( ) 属于过渡配合。

- A.  $\phi 40H7/g6$
- B.  $\phi 40H7/h6$
- C.  $\phi 40H7/k6$
- D.  $\phi 40H7/p6$

答案：C

1097. 工业工程起源于（ ），在国际上有近百年的历史。

- A. 德国
- B. 日本
- C. 美国
- D. 英国

答案：C

1098. 支撑大数据业务的基础是（ ）。

- A. 数据人才
- B. 数据科学
- C. 数据硬件
- D. 数据应用

答案：D

1099. 在虚拟仿真系统中，下列关于各坐标系描述中，正确的是（ ）。

- A. 一个对象只能拥有一个物体坐标系
- B. 父系坐标系是全局坐标系，具有固定的原点
- C. 可以使用世界坐标系进行全局定位
- D. 父系坐标是其它坐标系的基础

答案：C

1100. 智能制造虚拟仿真系统解决的核心问题不是（ ）。

- A. 复杂机构
- B. 成本高
- C. 精度提升
- D. 危险环境

答案：B

1101. 在设备组合管理过程中，（ ）用来控制和分配任务给操作人员（拟人组件）。

- A. 资源管理器
- B. 机器人管理器
- C. 程序编辑器
- D. 服务器

答案：A

1102. 下面（ ）不是机器人视图的主要功能。

- A. 读取、写入和编辑机器人程序以及控制器数据
- B. 显示和编辑机器人 I/O 端口连线
- C. 选择、编辑和操纵机器人的动作位置
- D. 将图纸导出为矢量图形和 CAD 文件

答案：D

1103. MCSS 仿真程序模块中，函数关系式=+表示（ ）。

- A. 比例积分器
- B. 比例加法器
- C. 乘法器
- D. 常数块

答案：B

1104. “顾客满意”的含义是（ ）。

- A. 没有顾客投诉

- B. 产品全合格
- C. 没有顾客抱怨
- D. 顾客对其要求已被满足的程度的感受

答案：D

1105. 主轴转速  $n$  (r/min) 与切削速度  $v$  (m/min) 的关系表达式是 ( )。

- A.  $n = \pi vD/1000$
- B.  $n = 1000 \pi vD$
- C.  $n = 1000 \pi vD$
- D.  $v = \pi nD/1000$

答案：D

1106. 仿真语言在结构上不包括下列哪一项 ( )。

- A. 控制区
- B. 终止区
- C. 初始区
- D. 动态区

答案：A

1107. 在概念模型中的客观存在并可相互区别的事物称 ( )。

- A. 元组
- B. 实体
- C. 属性
- D. 节点

答案：B

1108. 数据流程图是用于数据库设计中 ( ) 阶段的工具。

- A. 可行性分析
- B. 需求分析
- C. 程序编码
- D. 概要设计

答案：B

1109. 用树形结构来表示实体之间联系的模型称之为 ( )。

- A. 层次模型
- B. 关系模型
- C. 网状模型
- D. 数据模型

答案：A

1110. 加工二个或二个以上零件组合成的配合件产品，除了要控制每个零件的公差精度外，还需综合考虑各个零件的 ( )。

- A. 粗糙度值
- B. 配合关系
- C. 轮廓形状
- D. 要素特征

答案：B

1111. 在 RFID 系统中，电子标签的天线必须满足一些性能要求。下列几项要求中哪一项不需要满足 ( )。

- A. 体积要足够小
- B. 要具有鲁棒性
- C. 价格不应过高
- D. 阻抗要足够大

答案：D

1112. 在射频识别应用系统上主要采用三种传输信息保护方式，下列哪一种不是射频识别应用系统采用的传输信息保护方式是（ ）。

- A. 混合传输方式
- B. 加密传输方式
- C. 分组传输方式
- D. 认证传输方式

答案：C

1113. 数据仓库的最终目的是（ ）。

- A. 为用户和业务部门提供决策支持
- B. 建立数据仓库逻辑模型
- C. 开发数据仓库的应用分析
- D. 收集业务需求

答案：A

1114. 美国海军军官莫里通过对前人航海日志的分析，绘制了新的航海路线图，标明了大风与洋流可能发生的地点。这体现了大数据分析理念中的（ ）。

- A. 在分析效果上更追究效率而不是绝对精确
- B. 在数据基础上倾向于全体数据而不是抽样数据
- C. 在分析方法上更注重相关分析而不是因果分析
- D. 在数据规模上强调相对数据而不是绝对数据

答案：C

1115. （ ）是以一个个单独的零部件组成最终产品的生产方式。

- A. 流程型制造
- B. 离散型制造
- C. 单件生产
- D. 批量生产

答案：B

1116. （ ）是运用各种技术来确定合格工人按规定的作业标准，完成某项工作所需的时间。

- A. 标准时间
- B. 方法研究
- C. 工作研究
- D. 作业测定

答案：D

1117. （ ）是指从某一顾客到达至其开始被服务之间的时间长度。

- A. 等待时间
- B. 排队队长
- C. 排队时间
- D. 排队等待时间

答案：D

1118. 传统的控制办法几乎都是事后控制，其致命缺陷在于造成（ ）。

- A. 管理出现偏差
- B. 损害无法补偿
- C. 管理过程结束
- D. 错误势态扩大

答案：B

1119. （ ）是构成管理者创新活动经久不衰的动机和动力。

- A. 意志
- B. 目标
- C. 兴趣
- D. 情感

答案：B

1120. 组织相对分散，权力分化，具有灵活性、适应性强等优点，这是（ ）。

- A. 正式组织
- B. 非正式组织
- C. 机械式组织
- D. 有机式组织

答案：D

1121. 绿色设计与传统设计的不同之处在于将产品的（ ）环节纳入产品生命周期统筹考虑。

- A. 包装运输
- B. 使用
- C. 售后服务
- D. 报废回收处理

答案：D

1122. （ ）不是绿色制造的特点。

- A. 获取企业自身最大经济利益
- B. 减少资源、能源消耗
- C. 废弃物的再生利用
- D. 制造过程中对环境负面影响最小

答案：A

1123. （ ）主要涉及整个企业的生产物流管理、人机互动、3D 打印以及增材制造等技术在工业生产过程中的应用。

- A. 智慧工厂
- B. 智能生产
- C. 智能物流
- D. 智慧物流

答案：B

1124. （ ）主要通过互联网、物联网、务联网整合物流资源，充分发挥现有物流资源供应方的效率，需求方则能快速获得服务匹配，得到物流支持。

- A. 智能生产
- B. 智慧工厂
- C. 智能物流
- D. 智慧物流

答案：C

1125. 职业道德是指（ ）。

- A. 人们在履行本职工作中所确立的奋斗目标
- B. 人们在履行本职工作中所就应遵守的行为规范和准则
- 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

答案：B

1126. 提高职业道德修养的方法有学习职业道德知识、提高文化素养、提高精神境界和（ ）等。

- A. 完善企业制度
- B. 增强强制性
- C. 加强舆论监督
- D. 增强自律性

答案：D

1127. 全面企业管理指对（ ）进行全方位管理。

- A. 设备
- B. 员工

- C. 部门
- D. 企业

答案: D

1128. ( ) 是企业诚实守信的内在要求。

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

答案: A

1129. 要做到遵纪守法, 对每个职工来说, 必须做到 ( )。

- A. 有法可依
- B. 反对“管”
- C. 反对自由主义
- D. 努力学法, 知法、守法、用法

答案: D

1130. 国家标准的代号为 ( )。

- A. G
- B. B. QB
- C. T
- D. D. JB

答案: A

1131. 不爱护工、卡、量具的做法是 ( )。

- A. 按规定维护工、卡、量具
- B. 工、卡、量具要放在工作台上
- C. 正确使用工、卡、量具
- D. 工、卡、量具要放在指定地点

答案: B

1132. 发生电火灾时, 应选用 ( ) 灭火。

- A. 砂
- B. 水
- C. 普通灭火器
- D. 冷却液

答案: A

1133. 运用云计算、数据挖掘以及模糊识别等人工智能技术, 对海量的数据和信息进行分析 and 处理, 对物体实施智能化的控制, 指的是 ( )。

- A. 全面感知
- B. 可靠传递
- C. 智能处理
- D. 互联网

答案: B

1134. 物联网的核心是 ( )。

- A. 技术
- B. 产业
- C. 应用
- D. 标准

答案: C

1135. ( ) 是 MRP 制定物料需求计划的基础。

- A. 主生产计划
- B. 独立需求

- C. 相关需求
- D. 粗能力计划

答案: C

1136. RFID 卡的读取方式 ( )。

- A. 电磁转换
- B. CCD 或光束扫描
- C. 无线通信
- D. 电擦除、写入

答案: C

1137. ZigBee( )是协议的最底层, 承付着和外界直接作用的任务。

- A. 支持/应用层
- B. MAC 层
- C. 网络/安全层
- D. 物理层

答案: D

1138. 夹紧力作用点应尽量 ( ) 加工部位, 可使切削力对夹紧力作用点力矩变小, 减小工件的转动趋势和振动。

- A. 远离
- B. 偏离
- C. 靠近
- D. 正对

答案: C

1139. MAC 层采用了完全确认的 ( ), 每个发送的数据包都必须等待接受方的确认信息。

- A. 自愈功能
- B. 自组织功能
- C. 碰撞避免机制
- D. 数据传输机制

答案: D

1140. 下列关于信息的说法错误的是 ( )。

- A. 信息是数据的含义
- B. 同一信息可有多种数据表示形式
- C. 数据库中保存的就是信息
- D. 信息是抽象的

答案: C

1141. 下列关于数据处理的说法正确的是 ( )。

- A. 数据处理是将信息转换成数据的过程
- B. 数据处理是将数据转换成信息的过程
- C. 数据处理是对数据进行算术运算
- D. 数据处理是数据的简单收集

答案: B

1142. 专用刀具主要针对 ( ) 生产中遇到的问题, 提高产品质量和加工的效率, 降低客户的加工成本。

- A. 批量
- B. 单件
- C. 维修
- D. 小量

答案: A

1143. 关于 CVD 涂层, ( ) 描述是不正确的。

- A. CVD 涂层具有高耐磨性



- B. CVD 是在 700~1050℃ 高温的环境下通过化学反应获得的
- C. CVD 对高速钢有极强的粘附性
- D. CVD 表示化学气相沉积

答案: C

1144. 由非圆方程曲线  $y=f(x)$  组成的平面轮廓, 编程时数值计算的主要任务是求各 ( ) 坐标。

- A. 节点
- B. 基点
- C. 交点
- D. 切点

答案: A

1145. 对坐标计算中关于“基点”、“节点”的概念下面哪种说法是错误的 ( )。

- A. 逼近线段的交点称为节点
- B. 各相邻几何元素的交点或切点称为基点
- C. 各相邻几何元素的交点或切点称为节点
- D. 节点和基点是两个不同的概念

答案: C

1146. 圆弧插补指令“G03 X Y R”中, X、Y 后的值表示圆弧的 ( )。

- A. 圆心坐标值
- B. 起点坐标值
- C. 圆心坐标相对于起点的值
- D. 终点坐标值

答案: D

1147. 暂停指令 G04 用于中断进给, 中断时间的长短可以通过地址 X(U) 或 ( ) 来指定。

- A. P
- B. T
- C. O
- D. V

答案: A

1148. 数控车床主轴以 800r/min 转速正转时, 其指令应是 ( )。

- A. M03 S800
- B. M04 S800
- C. M05 S800
- D. S800

答案: A

1149. 下列关于基轴制的描述中, ( ) 是不正确的。

- A. 基轴制的轴是配合的基准件
- B. 基准轴的基本偏差为下偏差
- C. 基准轴的上偏差数值为零
- D. 基准孔下偏差为负值

答案: B

1150. 数控设备中, 可加工最复杂零件的控制系统是 ( ) 系统。

- A. 轮廓控制
- B. 点位控制
- C. 直线控制
- D. 以上都不是

答案: A

1151. 按照机床运动的控制轨迹分类, 加工中心属于 ( )。

- A. 远程控制

- B. 直线控制
- C. 点位控制
- D. 轮廓控制

答案：D

1152. 测量与反馈装置的作用是为了（ ）。

- A. 提高机床的使用寿命
- B. 提高机床的定位精度、加工精度
- C. 提高机床的安全性
- D. 提高机床的灵活性

答案：B

1153. 数控机床的检测反馈装置的作用是：将其准确测得的（ ）数据迅速反馈给数控装置，以便与加工程序给定的指令值进行比较和处理。

- A. 角位移
- B. 直线位移
- C. 角位移或直线位移
- D. 直线位移和角位移

答案：C

1154. 切削金属材料时，在切削速度较低，切削厚度较大，刀具前角较小的条件下，容易形成（ ）。

- A. 节状切屑
- B. 带状切屑
- C. 崩碎切屑
- D. 挤裂切屑

答案：D

1155. 数控机床加工调试中若遇到问题需停机，应先停止（ ）。

- A. 进给运动
- B. 辅助运动
- C. 主运动
- D. 冷却液

答案：A

1156. 加工中心进给系统驱动方式主要有（ ）。①气压伺服进给系统 ②电气伺服进给系统③气动伺服进给系统 ④液压伺服进给系统

- A. ②④
- B. ①②③
- C. ②③④
- D. ①②③④

答案：A

1157. 通常 CNC 系统将零件加工程序输入后，存放在（ ）。

- A. ROM中
- B. RAM中
- C. PROM中
- D. EPROM中

答案：B

1158. 数控机床首件试切时应使用（ ）键。

- A. 空运行
- B. 机床锁住
- C. 跳转
- D. 单段

答案：D

1159. 执行程序终了之单节 M02, 再执行程序之操作方法为 ( )。

- A. 按启动按钮
- B. 按紧急停止按钮, 再按启动按钮
- C. 按重置(RESET)按钮, 再按启动按钮
- D. 启动按钮连续按两次

答案: C

1160. 数控系统的核心是 ( )。

- A. 伺服装置
- B. 数控装置
- C. 反馈装置
- D. 检测装置

答案: B

1161. 以下数控系统中, 我国自行研制开发的系统是 ( )。

- A. 华中数控
- B. 西门子
- C. 三菱
- D. 法那科

答案: A

1162. 数控加工的批量生产中, 当本道工序定位基准与上道工序已加工表面不重合时, 就难以保证本道工序将要加工表面与上道工序已加工表面之间的 ( )。

- A. 表面质量
- B. 位置精度
- C. 尺寸精度
- D. 形状精度

答案: B

1163. 选择定位基准时, 应尽量与工件的 ( ) 一致。

- A. 工艺基准
- B. 测量基准
- C. 起始基准
- D. 设计基准

答案: D

1164. 不完全定位是指 ( )。

- A. 重复限制工件的同一个或几个自由度的现象, 此种定位往往会带来不良后果, 应尽量避免
- B. 工件的六个自由度全部被限制的定位, 一般当工件在
- C. 根据工件的加工要求, 应该限制的自由度没有完全被限制定位, 此种定位无法保障加工要
- D. 根据工件的加工要求, 有时并不需要限制工件的全部自由度

答案: D

1165. ( ) 适用凸模或较浅的型腔三维曲面工件的粗铣加工。

- A. 等高层铣
- B. 平行加工
- C. 垂直插铣
- D. 仿形加工

答案: A

1166. 关于粗基准的选择和使用, 以下叙述不正确的是 ( )。

- A. 粗基准只能用一次
- B. 当工件表面均需加工, 应选加工余量最大的坯料表面作粗基准
- C. 选工件上不需加工的表面作粗基准
- D. 当工件所有表面都要加工, 应选用加工余量最小的毛坯表面作粗基准

答案: B

1167. 精基准是用 ( ) 作为定位基准面。

- A. 未加工表面
- B. 复杂表面
- C. 切削量小的
- D. 加工后的表面

答案: D

1168. 关于高速切削, ( ) 的描述是错误的。

- A. 由于主轴转速高, 所以易造成机床振动
- B. 切削力减小, 有利于薄壁、细长杆等刚性零件的加工
- C. 由于 95% 以上的切削热被切屑迅速带走, 所以适合加工易产生热变形及热损伤要高较高的零件
- D. 与传统切削相比, 单位时间内材料去除率增加 3~6 倍, 生产效率高

答案: A

1169. 用于高速切削 (>4000r/min) 的回转刀具, ( ) 的描述是不准确的。

- A. 必须经过动平衡测试
- B. 刀片不允许采用摩擦力夹紧方式
- C. 只能采用
- D. 刀柄和主轴的锥面及端面同时接触

答案: C

1170. 子程序是不能脱离 ( ) 而单独运行的。

- A. 跳转程序
- B. 主程序
- C. 宏程序
- D. 循环程序

答案: B

1171. 在 FANUC 数控系统应用长度补偿功能时, 当第二把刀比标准刀长 30mm, H02 参数中输入正值“30”时, 程序段中应用长度补偿指令 ( )。

- A. G44
- B. G41
- C. G43
- D. G42

答案: C

1172. 在铣削工件时, 若铣刀的旋转方向与工件的进给方向相反称为 ( )。

- A. 顺铣
- B. 逆铣
- C. 横铣
- D. 纵铣

答案: B

1173. 关于 CAM 软件模拟仿真加工, 下列说法错误的是 ( )。

- A. 通过加工模拟可以达到试切加工的验证效果, 甚至可以不进行试切
- B. 可以把零件、夹具、刀具用真实感图形技术动态显示出来, 模拟实际加工过程
- C. 可以模拟刀具受力变形、刀具强度、韧性、机床精度等问题
- D. 模拟时将加工过程中不同的对象用不同的颜色表示, 可清楚看到整个加工过程, 找出加工

答案: C

1174. 正等轴测图的轴间角为 ( )。

- A. 30
- B. 60
- C. 90
- D. 120

答案: D

1175. 正等轴测图中, 为了作图方便, 轴向伸缩系数一般取 ( )。

- A. 4
- B. 3
- C. 2
- D. 1

答案: D

1176. 互相啮合的齿轮的传动比与 ( ) 成反比。

- A. 齿数
- B. 齿高
- C. 小径
- D. 大径

答案: A

1177. 当需要表示位于剖切平面前的结构时, 这些结构按假想投影的轮廓线用 ( )。

- A. 细点画线
- B. 粗实线
- C. 双点画线
- D. 点画线

答案: C

1178. 加工中心按照主轴结构特征分类, 可分为 ( ) 和可换主轴箱的加工中心。

- A. 单轴、双轴、三轴
- B. 卧式加工中心
- C. 钻削
- D. 镗铣、钻削

答案: A

1179. 车普通螺纹, 车刀的刀尖角应等于 ( ) 度。

- A. 30
- B. 45
- C. 55
- D. 60

答案: D

1180. 硫元素可使钢 ( )。

- A. 冷脆
- B. 热脆
- C. 高韧性
- D. 高脆性

答案: B

1181. 油量不足可能是造成 ( ) 现象的因素之一。

- A. 压力表损坏
- B. 油压过高
- C. 油压过低
- D. 油泵不喷油

答案: D

1182. 影响已加工表面的表面粗糙度大小的刀具几何角度主要是 ( D )。

- A. 前角
- B. 后角
- C. 主偏角
- D. 副偏角

答案: D

1183. 铁碳合金相图中最高温度是( )。

- A. 1358℃
- B. 1583℃
- C. 1538℃
- D. 1385℃

答案: C

1184. HB 是材料的( )。

- A. 华氏硬度
- B. 布氏硬度
- C. 何氏硬度
- D. 洛氏硬度

答案: B

1185. 石英属于( )。

- A. 晶体
- B. 非晶体
- C. 晶格
- D. 晶界

答案: A

1186. 纯铁( )应用在工业生产方面。

- A. 极少
- B. 广泛
- C. 大量
- D. 一般

答案: A

1187. 银是( )。

- A. 黑色金属
- B. 浅色金属
- C. 有色金属
- D. 深色金属

答案: C

1188. 数控系统所规定的最小设定单位就是( )。

- A. 数控机床的运动精度
- B. 机床的加工精度
- C. 脉冲当量
- D. 数控机床的传动精度

答案: C

1189. 一般是用( )标注刀具材料硬度的。

- A. 华氏硬度
- B. 布氏硬度
- C. 维氏硬度
- D. 洛氏硬度

答案: D

1190. 在 Z 轴方向对刀时, 一般采用在端面车一刀, 然后保持刀具 Z 轴坐标不动, 按( )按钮, 即将刀具的位置确认为编程坐标系零点。

- A. 空运转
- B. 回零
- C. 置零
- D. 停止

答案: C

1191. 要求高硬度和耐磨性的工具，必选用( )的钢。

- A. 低碳成分
- B. 高碳成分
- C. 中碳成分
- D. 不确定

答案：B

1192. 职业道德素质的提高，一方面靠他律，即( )；另一方面就取决于自我修养。

- A. 社会的培养和组织的教育
- B. 主观努力
- C. 其他原因
- D. 客观原因

答案：A

1193. 含碳量大于 2.11%的铁碳合金是( )。

- A. 生铁
- B. 钢铁
- C. 铸铁
- D. 熟铁

答案：C

1194. 机械零件产生疲劳现象的原因是材料表面或( )有缺陷。

- A. 中间
- B. 内部
- C. 底部
- D. 外部

答案：B

1195. 数控机床与普通机床相比，在结构上差别最大的部件是( )。

- A. 进给传动
- B. 工作台
- C. 床身
- D. 主轴箱

答案：A

1196. 一铸铁基座上需要加工 M10 螺纹孔，所需刀具选择( )最为适合。

- A. A2
- B. A2
- C. A2
- D. A2

答案：C

1197. 普通角钢属于( )。

- A. 高强度钢
- B. 结构钢
- C. 中碳钢
- D. 高碳钢

答案：B

1198. 对于标准直齿圆柱齿轮，下列说法正确的是( )。

- A. 齿顶高=齿根高
- B. 齿高=2.5m
- C. 齿顶高大于齿根高
- D. 齿顶高=m

答案：D

1199. 已知直齿圆柱齿轮模数  $m=2.5\text{mm}$ ，齿数  $z=25$ ，则齿轮分度圆的直径为( )。

- A. 61.5mm
- B. 62.5mm
- C. 63mm
- D. 63.5mm

答案：B

1200. 标准对平键的键宽尺寸 B 规定有 ( ) 公差带。

- A. 一种
- B. 两种
- C. 三种
- D. 四种

答案：A

1201. 平键的 ( ) 是配合尺寸。

- A. 键长与槽长
- B. 键高与槽深
- C. 键宽与槽宽
- D. 键宽和键高

答案：C

1202. 工作止规的最大实体尺寸等于被检验零件的 ( )。

- A. 最大实体尺寸
- B. 最小实体尺寸
- C. 最大极限尺寸
- D. 最小极限尺寸

答案：B

1203. 取多次重复测量的平均值来表示测量结果可以减少 ( )。

- A. 粗大误差
- B. 变值系统误差
- C. 定值系统误差
- D. 随机误差

答案：D

1204. 用三针法测量并经过计算出的螺纹中径是 ( )。

- A. 中径基本尺寸
- B. 单一中径
- C. 作用中径
- D. 大径和小径的平均尺寸

答案：B

1205. 光滑极限量规的止规用来控制工件的 ( )。

- A. 极限尺寸
- B. 实体尺寸
- C. 实际尺寸
- D. 作用尺寸

答案：C

1206. CNC 机床，执行自动(AUTO)操作时，程序中的 F 值，可配合下列旋钮 ( ) 进行调节。

- A. LOAD
- B. RAPID、OVERRIDE
- C. FEED、OVERRIDE
- D. SPINDLE OVERRIDE

答案：C

1207. 下列数控系统中 ( ) 是数控车床应用的控制系统。

- A. FANUC-OT



- B. FANUC-0M
- C. SIEMENS 820G
- D. D. GSK980M

答案：A

1208. 下列关于参考点描述不正确的是（ ）。

- A. 大多数数控机床都采用带增量型编码器的伺服电机，因此必须通过返回参考点操作才能确
- B. 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
- C. 机床参考点是靠行程开关和编码器的零脉冲信号确定的
- D. 采用绝对型编码器时，必须进行返回参考点的操作数控系统才能找到参考点，从而确定机

答案：D

1209. 精加工时应首先考虑（ ）。

- A. 生产效率
- B. 刀具的耐用度
- C. 零件的加工精度和表面质量
- D. 机床的功率

答案：C

1210. 工件夹紧的三要素是（ ）。

- A. 夹紧力的大小、夹具的稳定性、夹具的准确性
- B. 工件变形小、夹具稳定可靠、定位准确
- C. 夹紧力的大小、夹紧力的方向、夹紧力的作用点
- D. 夹紧力要大、工件稳定、定位准确

答案：C

1211. 镗削精度高的孔时，粗镗后，在工件上的切削热达到（ ）后再进行精镗。

- A. 热平衡
- B. 热变形
- C. 热膨胀
- D. 热伸长

答案：A

1212. 影响刀具积屑瘤最主要的因素是（ ）。

- A. 进给量
- B. 切削深度
- C. 切削速度
- D. 刀具角度

答案：C

1213. 容易引刀具积屑瘤的工件材料是（ ）。

- A. 低碳钢
- B. 中碳钢
- C. 高碳钢
- D. 铸铁

答案：B

1214. 切断刀主切削刃太宽，切削时容易产生（ ）。

- A. 弯曲
- B. 扭转
- C. 刀痕
- D. 振动

答案：D

1215. 刀具磨钝标准通常按照（ ）的磨损值制定标准。

- A. 前角
- B. 前面

- C. 后面
- D. 后角

答案: C

1216. 数控机床面板上 AUTO 是指 ( )。

- A. 暂停
- B. 点动
- C. 快进
- D. 自动

答案: D

1217. 存储系统中的 PROM 是指 ( )。

- A. 静态只读存储器
- B. 可编程读写存储器
- C. 可编程只存储器
- D. 动态随机存储器

答案: C

1218. 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. 末端执行器
- B. 手臂
- C. 手腕机械接口处
- D. 机座

答案: C

1219. 步进电机转动后, 其输出转矩随着工作频率增高而 ( )。

- A. 上升
- B. 下降
- C. 不变
- D. 前三种情况都有可能

答案: B

1220. 以下除了 ( ), 均是由硬件和软件组成。

- A. 继电器控制系统
- B. PLC控制系统
- C. 嵌入式系统
- D. 计算机控制系统

答案: A

1221. 以下抑制电磁干扰的措施, 除了 ( ), 其余都是从切断传播途径入手。

- A. 隔离
- B. 软件抗干扰
- C. 滤波
- D. 屏蔽

答案: B

1222. 加速度传感器的基本力学模型是 ( )。

- A. 弹簧—阻尼系统
- B. 弹簧—质量系统
- C. 阻尼—质量系统
- D. 弹簧系统

答案: C

1223. 齿轮传动的总等效惯量与传动级数 ( )。

- A. 在一定级数内有关
- B. 无关
- C. 有关

D. 在一定级数内无关

答案：A

1224. 以下可对异步电动机进行调速的方法是( )。

A. 改变电动机转子绕组匝数

B. 改变电压的大小

C. 改变电压的相位

D. 改变电动机的供电频率

答案：D

1225. 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

1226. 在正弦交流电的一个周期内，随着时间变化而改变的是( )。

A. 瞬时值

B. 最大值

C. 有效值

D. 平均值

答案：A

1227. 将一根电阻为  $R$  的电阻线对折起来，双股使用时，它的电阻等于( )。

A.  $R/2$

B.  $R/4$

C.  $4R$

D.  $2R$

答案：B

1228. 二次回路中文字符号 FU 表示( )。

A. 白炽灯

B. 电阻

C. 熔断器

D. 远动信号

答案：C

1229. 由测量仪表、继电器、控制及信号器具等设备连接成的回路称为( )。

A. 一次回路

B. 二次回路

C. 仪表回路

D. 远动回路

答案：B

1230. 变压器中性点接地属于( )。

A. 工作接地

B. 保护接地

C. 工作接零

D. 保护接零

答案：A

1231. 为了保障人身安全，将电气设备正常情况下不带电的金属外壳接地称为( )。

A. 保护接零

B. 工作接地

C. 工作接零

D. 保护接地

答案: D

1232. 在计算机的内存中, 每个基本单位都被赋予一个唯一的编号, 这个编号称为 ( )。

- A. 字节
- B. 编号
- C. 地址
- D. 操作码

答案: C

1233. 一个字节的二进制位数为 ( )。

- A. 8
- B. 6
- C. 4
- D. 2

答案: A

1234. 位置检测元件是位置控制闭环系统的重要组成部分, 是保证数控机床 ( ) 的关键。

- A. 速度
- B. 稳定性
- C. 效率
- D. 精度

答案: D

1235. 数控机床位置检测装置中 ( ) 属于旋转型检测装置。

- A. 脉冲编码器
- B. 感应同步器
- C. 光栅
- D. 磁栅

答案: B

1236. 运行中的电流互感器一次侧最大负荷电流不得超过额定电流的 ( )。

- A. 1
- B. 2
- C. 3
- D. 5

答案: B

1237. 下列哪种接线的电压互感器可测对地电压 ( )。

- A. YN, yn
- B. Y, yn
- C. Y, y
- D. D, yn

答案: A

1238. IEC870-5-101 规约中采用 3 中帧格式, 即固定帧长、可变帧长和 ( )。

- A. 双字节
- B. 单字节
- C. 双字符
- D. 单个字符

答案: D

1239. 在同一时刻传输两个方向上的信息, 该通信方式为 ( )。

- A. 半双工
- B. 双工
- C. 单工
- D. 全双工

答案: D

1240. SOE 事件顺序记录的时间以 ( ) 的 GPS 标准时间为基准。

- A. 调度端
- B. 集控站
- C. 厂站端
- D. 主站端

答案: C

1241. 交流采样装置是否都能采用三表法测量功率 ( )。

- A. 否
- B. 是
- C. 不一定
- D. 在一定条件下可以

答案: B

1242. 10490e5716 此段报文中子站地址为 ( ) (转换为十进制)。

- A. 14
- B. 10
- C. 8
- D. 6

答案: A

1243. IEC870-5-104 规约应用层一般使用 ( ) 传输方式。

- A. 非平衡方式
- B. 平衡方式
- C. 收发互不相关, 独立传输
- D. 平衡或非平衡方式均可

答案: B

1244. 以下不属于智能控制主要特点的是 ( )。

- A. 具有分层递阶组织结构
- B. 具有自组织能力
- C. 具有反馈结构
- D. 具有自适应能力

答案: C

1245. 适合专家控制系统的是 ( )。

- A. 军事冲突预测系统
- B. 机车低恒速运行系统
- C. 聋哑人语言训练系统
- D. 雷达故障诊断系统

答案: B

1246. SR-8 型双踪示波器中的电子开关有 ( ) 个工作状态。

- A. 5
- B. 4
- C. 3
- D. 2

答案: A

1247. 以下应采用模糊集合描述的是 ( )。

- A. 社会
- B. 高三男生
- C. 教师
- D. 年轻

答案: D

1248. BP 神经网络所不具备的功能是 ( )。

- A. 泛化功能
- B. 优化功能
- C. 自适应功能
- D. 非线性映射功能

答案：B

1249. 由于各神经元之间的突触连接强度和极性有所不同并可进行调整，因此人脑才具有（ ）的功能。

- A. 信息整合
- B. 输入输出
- C. 联想
- D. 学习和存储信息

答案：D

1250. 若将空气阻尼式时间继电器由通电延时型改为断电延时型需要将（ ）。

- A. 活塞反转
- B. 延时触头反转
- C. 电磁线圈两端反接
- D. 电磁系统反转

答案：D

1251. 双速电动机高速运行时，定子绕组采用（ ）连接。

- A. 双星型
- B. 三角形
- C. 星-三角形
- D. 星型

答案：A

1252. 能够往种群中引入新的遗传信息是以下哪种遗传算法的操作（ ）。

- A. 交叉
- B. 复制
- C. 优选
- D. 变异

答案：D

1253. 哪种遗传算法的操作，能够从种群中淘汰适应度值小的个体（ ）。

- A. 复制
- B. 优选
- C. 交叉
- D. 变异

答案：A

1254. 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. 安全模式
- B. 编辑模式
- C. 操作模式
- D. 管理模式

答案：D

1255. 工件源程序是（ ）。

- A. 用计算机汇编语言编写的程序
- B. 由后置信息处理产生的加工程序
- C. 计算机的编译程序；
- D. 用数控语言编写的程序

答案：A

1256. 铰孔的特点之一是不能纠正的（ ）。

- A. 位置精确度
- B. 尺寸精确度
- C. 形状精确度
- D. 表面粗糙度

答案：A

1257. 机床主轴的回转误差是影响工件( )的主要因素。

- A. 平面度
- B. 垂直度
- C. 圆度
- D. 表面粗糙度

答案：C

1258. M 代码控制机床各种( )。

- A. 辅助动作状态
- B. 刀具更换
- C. 运动状态
- D. 固定循环

答案：A

1259. 数控系统在工作时，必须将某一坐标方向上所需的位移量转换成为( )。

- A. 相应位移量
- B. 步距角
- C. 脉冲当量
- D. 脉冲数

答案：C

1260. 若消除报警，则需要按( )键。

- A. HELP
- B. RESET
- C. INPUT
- D. CAN

答案：B

1261. 数控系统中的 CNC 的中文含义是( )。

- A. 计算机数字控制
- B. 工程自动化
- C. 硬件数控
- D. 计算机控制

答案：A

1262. 闭环数控车床与半闭环数控车床的主要区别在于( )。

- A. 伺服控制单元
- B. 反馈单元的安装位置
- C. 位置控制器
- D. 数控系统性能优劣

答案：A

1263. 数控机床坐标系是采用( )确定的。

- A. 工件坐标系
- B. 左手坐标系
- C. 右手笛卡儿直角坐标系
- D. 左手笛卡儿坐标系

答案：C

1264. 工件的定位精度主要靠( )来保证。

- A. 定位元件

- B. 辅助元件
- C. 夹紧元件
- D. 其他元件

答案：A

1265. 数控机床面板上 JOG 是指 ( )。

- A. 自动
- B. 快进
- C. 点动
- D. 暂停

答案：C

1266. 在智能制造系统中，ERP 表示 ( )。

- A. 工厂信息发布系统
- B. 企业资源管理系统
- C. 实时呼叫系统
- D. 影像管理系统

答案：B

1267. 在智能制造系统中，ANDON 表示 ( )。

- A. 影像管理系统
- B. 工厂信息发布系统
- C. 企业资源管理系统
- D. 实时呼叫系统

答案：D

1268. 互感器线圈的极性一般根据 ( ) 来判定。

- A. 同名端
- B. 左手定则
- C. 楞次定律
- D. 右手定则

答案：A

1269. 用晶体管图示仪观察共发射极放大电路的输入特性时， ( )。

- A. X 轴作用开关置于基极电压，Y 轴作用开关置于集电极电流
- B. X 轴作用开关置于集电极电压，Y 轴作用开关置于集电极电流
- C. X 轴作用开关置于集电极电压，Y 轴作用开关置于基极电压
- D. X 轴作用开关置于基极电压，Y 轴作用开关置于基极电流

答案：D

1270. 变压器内清洗时，油箱及铁心等处的油泥可用铲刀刮除，再用布擦干净，然后用变压器油冲洗。决不能用 ( ) 刷洗。

- A. 机油
- B. 强流油
- C. 煤油
- D. 碱水

答案：D

1271. 水轮发电机的定子结构与三相异步电动机的定子结构基本相同，但其转子一般采用 ( ) 式。

- A. 隐极
- B. 罩极
- C. 凸极
- D. 爪极

答案：C

1272. 发电机的基本工作原理是 ( )。



- A. 电磁感应
- B. 电流的磁效应
- C. 电流的热效应
- D. 通电导体在磁场中受力

答案：A

1273. ( )不能改变交流异步电动机转速。

- A. 改变供电电网的频率
- B. 改变定子绕组的磁极对数
- C. 改变供电电网的电压
- D. 改变电动机的转差率

答案：C

1274. 计算机内采用二进制的主要原因是( )。

- A. 运算速度快
- B. 运算精度高
- C. 算法简单
- D. 电子元件特征

答案：D

1275. 工时定额通常包括作业时间、布置工作地时间、休息与生活需要的时间、以及( )和结束时间。

- A. 辅助时间
- B. 加工准备
- C. 停工损失时间
- D. 非生产性工作时所消耗的时间

答案：B

1276. CNC 数控系统工作时是( )。

- A. 一边插补，一边加工
- B. 先加工，后插补
- C. 先插补，后加工
- D. 只加工

答案：A

1277. 电流截止负反馈的截止方法不仅可以用( )比较法，而且也可以在反馈回路中对接一个稳压管来实现。

- A. 电荷
- B. 电流
- C. 功率
- D. 电压

答案：D

1278. 按技术要求规定，( )电动机要进行超速试验。

- A. 鼠笼式异步
- B. 线绕式异步
- C. 直流
- D. 同步

答案：B

1279. 三相异步电动机启动瞬间，启动电流很大，启动转矩( )。

- A. 不太大
- B. 很大
- C. 为零
- D. 最大

答案：A

1280. 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 ( )。

- A. 示教最高速度来限制运行
- B. 程序给定的速度运行
- C. 示教最低速度来运行
- D. 程序报错

答案: A

1281. 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。

- A. 1
- B. 5
- C. 3
- D. 无限制

答案: A

1282. 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。

- A. 线性度
- B. 精度
- C. 灵敏度
- D. 抗干扰能力

答案: C

1283. 数控机床进给系统采用齿轮传动副时, 应该有消除措施, 消除的是 ( )。

- A. 齿轮轴向间隙
- B. 齿顶间隙
- C. 齿侧间隙
- D. 齿根间隙

答案: C

1284. 一个刚体在空间运动具有 ( ) 自由度。

- A. 3
- B. 4
- C. 5
- D. 6

答案: D

1285. 对于转动关节而言, 关节变量是 D-H 参数中的 ( )。

- A. 扭转角
- B. 杆件长度
- C. 横距
- D. 关节角

答案: D

1286. 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。

- A. 预测算法
- B. 平滑算法
- C. 插补算法
- D. 优化算法

答案: C

1287. 所谓无姿态插补, 即保持第一个示教点时的姿态, 在大多数情况下是机器人沿 ( ) 运动时出现。

- A. 空间曲线
- B. 平面圆弧
- C. 平面曲线

D. 直线

答案: D

1288. 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 ( )。

A. 灵敏度

B. 重复性

C. 精度

D. 分辨率

答案: D

1289. 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。

A. 一

B. 二

C. 三

D. 四

答案: C

1290. 模拟通信系统与数字通信系统的主要区别是 ( )。

A. 编码方式不一样

B. 载波频率不一样

C. 调制方式不一样

D. 信道传送的信号不一样

答案: D

1291. 机械制造中常用的优先配合的基准孔是 ( )。

A. h7

B. H2

C. D2

D. H7

答案: D

1292. 机械结构系统: 由机身、手臂、手腕、( ) 四大件组成。

A. 3

B. 步进电机

C. 末端执行器

D. 驱动器

答案: C

1293. 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

1294. 环境保护法的基本原则不包括 ( )。

A. 政府对环境质量负责

B. 开发者保护, 污染者负责

C. 预防为主, 防治结合

D. 环保和社会经济协调发展

答案: B

1295. 齿轮泵泵体的磨损一般发生在 ( ) 一段。

A. 压油腔

B. 吸油口

- C. 吸油腔
- D. 连心线两端

答案: C

1296. 定向装配可以提高主轴的 ( )。

- A. 回转精度
- B. 尺寸链精度
- C. 开环精度
- D. 封闭环精度

答案: A

1297. 通过改变可位移零件的位置使封闭环达到规定的精度的装配法称为 ( )。

- A. 修配法
- B. 调整法
- C. 选择装配法
- D. 全互换法

答案: B

1298. 相邻两零件的接触面和配合面之间只画 ( ) 条轮廓线。

- A. 四
- B. 三
- C. 二
- D. 一

答案: D

1299. 从明细栏可以了解到部件有多少个 ( )。

- A. 结构件、标准件、非标准件
- B. 零件、标准件、非标准件
- C. 零件、视图、非标准件
- D. 零件、加工步骤、非标准件

答案: B

1300. 液压泵和液压马达按其单位时间内所能输出(所需输入)油液 ( ) 可否调节可分为定量泵(定量马达)和变量泵(变量马达)两类。

- A. 密度
- B. 体积
- C. 粘度
- D. 高度

答案: B

1301. 液压马达按 ( ) 可分为齿轮式、叶片式和柱塞式等几种。

- A. 容积
- B. 重量
- C. 结构
- D. 压力

答案: C

1302. 溢流阀的压力损失是指该阀的调压手柄处于全开状态下, 通过额定流时的进口压力值对中压溢流阀的压力不大于 ( )。

- A.  $0.5 \times 10 \text{MPa}$
- B.  $1.5 \times 10 \text{MPa}$
- C.  $2.5 \times 10 \text{MPa}$
- D.  $1 \times 10 \text{MPa}$

答案: B

1303. 流量阀是改变节流口通流面积来调节 ( ) 阻力的大小, 实现对流量的控制。

- A. 全部

- B. 局部
- C. 整体
- D. 沿程

答案：B

1304. 用（ ）控制尾座套筒液压缸的换向， 以实现套筒的伸出或缩回。

- A. 节流阀
- B. 换向阀
- C. 溢流阀
- D. 减压阀

答案：B

1305. 调速阀是用（ ）而成的。

- A. 节流阀和顺序阀串联
- B. 节流阀和定差减压阀串联
- C. 节流阀和顺序阀并联
- D. 节流阀和定差减压阀并联

答案：B

1306. 机床组装时床鞍与床身导轨配刮的表面粗糙度不大于（ ）。

- A. Ra1.6  $\mu\text{m}$
- B. Ra6.4  $\mu\text{m}$
- C. Ra3.2  $\mu\text{m}$
- D. Ra12.5  $\mu\text{m}$

答案：A

1307. 关于 PLC 诊断功能的说法， 错误的是（ ）。

- A. 可以利用梯形图来判断 PLC 控制系统故障
- B. 可以利用 PLC 中央处理器的运算来诊断故障
- C. 可以利用 PLC 编程软件在线诊断 PLC 控制系统故障
- D. 可以利用输入输出指示灯的状态来判断 PLC 控制系统故障

答案：B

1308. 机械故障的诊断对测试系统获取的信号进行加工， 包括（ ）、异常数据的剔除以及各种分析算法等。

- A. 放大
- B. 滤波
- C. 整流
- D. 比较

答案：B

1309. 利用同步带的齿形与带轮的轮齿依次相啮合（ ）运动或动力， 分为梯形齿同步带和圆弧齿同步带。

- A. 输送
- B. 运输
- C. 传输
- D. 传递

答案：D

1310. 刀库电机转动故障容易引起刀库（ ）不到位。

- A. 移动
- B. 夹紧
- C. 转位
- D. 传动

答案：C

1311. 编码器与丝杠连接的螺钉（ ）致使伺服报警。

- A. 固定
- B. 卡死
- C. 生锈
- D. 松动

答案：D

1312. 通常情况下，三相混合式步进电机驱动器的 RDY 指示灯亮时表示（ ）。

- A. 脉冲输入状态
- B. 开机初始状态
- C. 驱动器准备好
- D. 驱动器报警

答案：C

1313. 数控机床直流伺服电机常用的调速方法是（ ）。

- A. 改变换向片方向
- B. 改变电枢电压
- C. 减小磁通量
- D. 改变磁极方向

答案：B

1314. MDI 运转可以（ ）。

- A. 通过操作面板输入一段指令并执行该程序段
- B. 完整的执行当前程序号和程序段
- C. 按手动键操作机床
- D. 可以解决 CNC 存储容量不足的问题

答案：A

1315. 数控机床的自动运行指的是机床在（ ）控制之下加工零件。

- A. 参数
- B. 程序
- C. 梯形图
- D. 人工

答案：B

1316. 宏程序中（ ）的用途在数控系统中是固定的。

- A. 程序变量
- B. 局部变量
- C. 全局变量
- D. 系统变量

答案：D

1317. 按数控机床检测元件检测原点信号方式的不同，返回机床参考点的方法可分为（ ）。

- A. 一种
- B. 两种
- C. 三种
- D. 四种

答案：B

1318. 固定指示器时，使其（ ）触及角尺的检验面。

- A. 表架
- B. 测头
- C. 固定螺母
- D. 底座

答案：B

1319. 三坐标测量仪的测量功能应包括（ ）等。

- A. 以下都是

- B. 定位精度
- C. 几何精度及轮廓精度
- D. 尺寸精度

答案：A

1320. 在精密加工中，由于热变形引起的加工误差占总误差的（ ）。

- A. 20%~40%
- B. 40%~70%
- C. <20%
- D. >80%

答案：B

1321. 高速加工的测量技术包括（ ）。①传感技术 ②信号分析 ③信号处理 ④传感控制

- A. ①④
- B. ②③
- C. ①②③④
- D. ①②③

答案：D

1322. 下列哪种说法不符合绿色制造的思想（ ）。

- A. 对生态环境无害
- B. 资源利用率高能源消耗低
- C. 为企业创造利润
- D. 废品的再生利用

答案：C

1323. 关于干切削加工，（ ）描述是不正确的。

- A. 干切削机床最好采用立式机床，干铣削机床最好采用卧式机床
- B. 干切削加工最好采用涂层刀具
- C. 干切削适合加工尺寸精度和表面粗糙度要求高的非封闭零件
- D. 目前干切削有色金属和铸铁比较成熟，而干切削钢材、高强度钢材则存在问题较多

答案：A

1324. 数控机床中，码盘是（ ）反馈元件。

- A. 压力
- B. 温度
- C. 位置
- D. 流量

答案：C

1325. 在数控加工中，刀具补偿功能对刀具半径和加工余量进行补偿，在用同一把刀进行粗、精加工时，设刀具半径为  $r$ ，精加工时半径方向余量为  $\Delta$ ，则最后一次粗加工走刀的半径补偿量为（ ）。

- A.  $\Delta$
- B.  $r+\Delta$
- C.  $r$
- D.  $2r+\Delta$

答案：B

1326. 闭环控制系统比开环及半闭环系统（ ）。

- A. 效率高
- B. 稳定性好
- C. 故障率低
- D. 精度高

答案：D

1327. 数控装置工作基本正常后，可开始对各项（ ）进行检查、确认和设定。

- A. 性能
- B. 参数
- C. 程序
- D. 功能

答案：B

1328. 影响开环伺服系统定位精度的主要因素是（ ）。

- A. 检测元件的检测误差
- B. 插补误差
- C. 传动元件的传动误差
- D. 机构热变形

答案：C

1329. 下列形位公差项目中，属于定位公差的是（ ）。

- A. 倾斜度
- B. 平行度
- C. 位置度
- D. 平面度

答案：B

1330. 伺服系统是指以机械（ ）作为控制对象的自控系统。

- A. 速度
- B. 角度
- C. 位移
- D. 位置或角度

答案：D

1331. 适用于加工零件特别复杂、精度要求较高的机床是（ ）。

- A. 数控铣床
- B. 加工中心
- C. 柔性加工系统
- D. 普通机床

答案：B

1332. 数控机床精度检验主要包括机床的几何精度检验、坐标（也称定位）精度检验和（ ）精度检验。

- A. 工作
- B. 运动
- C. 综合
- D. 切削

答案：D

1333. 工作台反向间隙大是由于（ ）。

- A. 丝杠轴承间隙
- B. 系统控制精度差
- C. 滚珠丝杠、丝母有间隙
- D. 滚珠丝杠、丝母间隙及丝杠轴承间隙共同造成

答案：D

1334. 数控机床的几何精度综合反映了机床各关键零部件及其组装后的几何（ ）误差。

- A. 形位
- B. 位置
- C. 形状
- D. 位移

答案：C

1335. X 轴运动方向对工作台面的平行度检测超标，应进行（ ）调整。



- A. X 轴导轨镶条面的铲刮
- B. 工作台底面滑枕配合面的铲刮
- C. X 轴导轨面的铲刮
- D. 工作台面的铲刮

答案：B

1336. 在下列几种平面度误差的评定方法中，只有（ ）符合平面度误差的定义，其余均是近似的评定方法。

- A. 三点法：
- B. 最大直线度法：
- C. 最小区域法：包容实际表面距离为最小的两平行平面间的距离作为平面度误差值
- D. 对角线法：

答案：C

1337. 当对平面度误差值的评定结果有争议时，若没有特殊说明，则应以（ ）作为仲裁的评定方法。

- A. 对角线法
- B. 三点法
- C. 最大直线度法
- D. 最小区域法

答案：D

1338. 外径千分尺的正确使用方法是（ ）。①测量前要校正千分尺零位②测头与工件接触时测杆应有一定的压缩量③使用时测杆的轴线应垂直于零件被测表面④可以用千分尺测量正在旋转的零件⑤千分尺应竖直存放

- A. ①②④⑤
- B. ①②③④
- C. ①②③⑤
- D. ①②③

答案：D

1339. 在全闭环数控系统中，位置反馈量是（ ）。

- A. 进给电机角位移
- B. 机床的工作台位移
- C. 主轴电机转角
- D. 主轴电机转速

答案：B

1340. 在剖视图中，同一零件即使被其它零件分隔开，也应保持剖面线方向和（ ）相同。

- A. 节距
- B. 长度
- C. 角度
- D. 间距

答案：D

1341. 机器或部件的名称、性能、规格、（ ）和工作原理是看装配图的要求之一。

- A. 结构
- B. 重量
- C. 质量
- D. 长度

答案：A

1342. 数控机床运行过程中出现液压油液位过低报警，但检查油箱液位正常，最有可能的原因是（ ）。

- A. 油液太脏
- B. 油液严重泄漏

- C. 检测液位的传感器故障或线路断开
- D. 滤油器堵塞

答案：C

1343. 在下列数控机床定期维护内容中，检查周期为每天的有（ ）。

- A. 更换直流电机碳刷
- B. 电气柜通风散热装置
- C. 清洗油箱
- D. 更换主轴轴承润滑脂

答案：B

1344. 单活塞杆液压缸的有杆腔和无杆腔的有效工作面积不等，当压力油以相同的压力和流量分别进入缸的两腔时，活塞在两个方向的速度和（ ）不相等。

- A. 扭矩
- B. 扭力
- C. 推力
- D. 转矩

答案：C

1345. 在液压传动系统中用来控制工作液体流动（ ）的液压元件，总称为方向控制阀。

- A. 速度
- B. 流量
- C. 压力
- D. 方向

答案：D

1346. 调整泵轴与电动机联轴器同轴度时其误差不超过（ ）。

- A. 0.30mm
- B. 0.35mm
- C. 0.40mm
- D. 0.20mm

答案：D

1347. 活塞杆全长和局部弯曲：活塞杆全长校正直线度误差应（ ）0.03/100mm 或更换活塞。

- A. 大于等于
- B. 小于等于
- C. 大于
- D. 小于

答案：B

1348. 简单 PLC 的运算功能包括逻辑运算和（ ）。

- A. 控制功能
- B. 编程功能
- C. 计时和计数功能
- D. 处理速度功能

答案：C

1349. 按故障造成的后果分危害性故障、（ ）。

- A. 先天性故障
- B. 磨损性故障
- C. 安全性故障
- D. 部分性故障

答案：C

1350. 梯形齿同步带在传递功率时由于应力集中在（ ）部位，使功率传递能力下降。

- A. 分度圆
- B. 齿根

- C. 齿顶
- D. 齿顶圆

答案: B

1351. 伺服电动机与滚珠丝杠连接不同轴引起滚珠丝杠在 ( ) 中转矩过大。

- A. 移动
- B. 振动
- C. 运转
- D. 连接

答案: C

1352. 导轨研伤机床经长期使用因为地基与床身水平有变化, 使导轨 ( ) 单位面积负荷过大。

- A. 全部
- B. 局部
- C. 整体
- D. 角落

答案: B

1353. 主轴头通常有卧式和立式两种, 常用转塔的 ( ) 来更换主轴头, 以实现自动换刀。

- A. 转位
- B. 升高
- C. 移动
- D. 旋转

答案: A

1354. 对 ISO EOB FMS MDI 的正确解释是 ( )。

- A. 美国工业电子协会、程序结束符、集成制造系统、
- B. 国际标准化组织、程序段结束符、柔性制造系统、手动数据输入
- C. 美国工业电子协会、程序段结束符、柔性制造系统、
- D. 国际标准化组织、程序结束符、集成制造系统、手动数据输入

答案: B

1355. 机械原点是 ( )。

- A. 工作坐标系原点
- B. 机床坐标系原点
- C. 附加坐标系原点
- D. 加工程序原点

答案: B

1356. 当数控系统的软限位参数设定为 0 时, 软限位机能 ( )。

- A. 最小
- B. 有效
- C. 最大
- D. 失效

答案: D

1357. 关于无挡块式回参考点的数控机床, 参考点的设定, 正确的是 ( )。

- A. 返回参考点前先选择返回参考点的方式
- B. 用自动把轴移动到参考点附近
- C. 用快速定位指令将轴移动到下一个栅格位置后停止
- D. 返回参考点后要关机

答案: A

1358. 数控铣床主轴的轴向窜动主轴轴肩支承面 ( ) 边缘处, 旋转主轴进行检验。

- A. 远离
- B. 靠近

- C. 对齐
- D. 偏离

答案: B

1359. 检测主轴定心轴颈的径向跳动时使指示器测头触及主轴定心轴颈 ( )。

- A. 轴面
- B. 端面
- C. 表面
- D. 轴孔

答案: C

1360. 将被测物体置于三坐标测量空间, 可获得被测物体上各测点的 ( ) 位置。

- A. 中心
- B. 尺寸
- C. 坐标
- D. 重心

答案: C

1361. 测量报告中的 X Y、Z X、Y Z 空间示值误差单位是 ( )。

- A.  $\mu\text{m}$
- B. mm
- C. cm
- D. m

答案: A

1362. 同轴度公差用于控制轴类零件的被测轴线相对 ( ) 轴线的同轴度误差。

- A. 尺寸
- B. 标准
- C. 位置
- D. 基准

答案: D

1363. 铣刀切削时直接推挤切削层金属并控制切屑流向的刀面称为 ( )。

- A. 后刀面
- B. 切削平面
- C. 前刀面
- D. 基面

答案: C

1364. 三爪卡盘自定心卡盘上安装大 ( ) 工件时, 不宜用正爪装夹。

- A. 厚度
- B. 直径
- C. 宽度
- D. 长度

答案: B

1365. 对于需要在轴向固定其他零件的工件, 可选用 ( ) 中心孔。

- A. A
- B. B
- C. C
- D. D

答案: C

1366. 粗加工余量极不均匀时, 可选用两次或数次 ( ), 视具体情况应先切去不均匀部分。

- A. 加工
- B. 进给
- C. 切削

D. 装夹

答案: B

1367. 光学平晶等厚干涉法适用于测量精度较高的 ( )。

A. 圆柱面

B. 大平面

C. 小平面

D. 圆跳动

答案: C

1368. 下列关于创新的论述, 正确的是 ( )。

A. 创新是民族进步的灵魂

B. 创新就是独立自主

C. 创新与继承根本对立

D. 创新不需要引进国外新技术

答案: A

1369. 全跳动公差是要使被测工件作无轴向移动的 ( ) 旋转。

A. 半周

B. 单周

C. 双周

D. 连续

答案: A

1370. 在计算机系统中能够实现对数据库资源进行统一管理和控制的是 ( )。

A. DBMS

B. MDBS

C. DBS

D. DDBS

答案: A

1371. 在关系数据库中, 我们可以修改表是因为DBMS提供了 ( )。

A. 数据运行功能

B. 数据定义功能

C. 数据查询功能

D. 数据操作功能

答案: D

1372. 一个公司可以接纳多名职员参加工作, 但每个职员只能在一个公司工作, 从公司到职员之间的联系类型是 ( )。

A. 多对多

B. 一对多

C. 一对一

D. 多对一

答案: B

1373. 关系数据表的关键字由 ( ) 个字段组成。

A. 一个

B. 两个

C. 多个

D. 一个或多个

答案: D

1374. 反映现实世界中实体及实体间联系的信息模型是 ( )。

A. E-R

B. 层次模型

C. 网状模型

D. 关系模型

答案: A

1375. 下列不属于数据库系统组成的是 ( )。

A. DB

B. ASP

C. DBA

D. 计算机硬件

答案: B

1376. 候选关键字的属性可以有 ( )。

A. 0

B. 1个或多个

C. 1

D. 多个

答案: B

1377. 关系模型中有三类基本的完整性约束, 定义外部关键字实现的是 ( )。

A. 实体完整性

B. 域完整性

C. 参照完整性

D. 实体完整性、参照完整性和域完整性

答案: C

1378. 规范化理论是关系数据库进行逻辑设计的理论依据, 根据这个理论, 关系数据库中的关系必须满足: 每一个属性都是 ( )。

A. 互不相关的

B. 长度不变的

C. 互相关联的

D. 不可分解的

答案: D

1379. 专门的关系运算不包括下列中的 ( )。

A. 选择运算

B. 连接运算

C. 投影运算

D. 交运算

答案: B

1380. 在关系数据库设计中, 设计关系模式是数据库设计中的 ( ) 阶段的任务。

A. 概念设计

B. 物理设计

C. 逻辑设计

D. 需求分析

答案: C

1381. 数据库应用系统开发一般包括两个方面的内容, 即 ( )。

A. 功能设计和测试设计

B. 需求分析和维护

C. 概念结构设计和逻辑结构设计

D. 结构特性设计和行为特性设计

答案: C

1382. 假如采用关系数据库系统来实现应用, 在数据库设计的 ( ) 阶段, 需要将 e-r 模型转换为关系数据模型。

A. 运行阶段

B. 物理设计

- C. 概念设计
- D. 逻辑设计

答案: D

1383. 以下错误的说法是, 需求阶段的主要目标包括 ( )。

- A. 编写数据字典
- B. 建立数据项之间的关系
- C. 画出数据流图
- D. 创建视图

答案: C

1384. 数据库设计的起点是 ( )。

- A. 需求分析阶段
- B. 系统设计阶段
- C. 概念结构设计阶段
- D. 逻辑结构设计阶段

答案: A

1385. 控制具有整体性是控制的 ( )。

- A. 基本前提
- B. 基本条件
- C. 基本功能
- D. 特点

答案: D

1386. 什么是道德? 正确解释是 ( )。

- A. 人的行为规范
- B. 人的交往能力
- C. 人的技术水平
- D. 人的工作能力

答案: A

1387. 下列关于启动查询分析器叙述错误的是 ( )。

- A. 如果不登录到服务器, 则不能在查询分析器中设计查询
- B. 如果访问本地服务器, 无论以哪种方式启动查询分析器, 都不会显示登录对话框
- C. 从 Windows “开始” 菜单启动查询分析器时, 肯定会显示登录对话框
- D. 从企业管理器启动查询分析器, 有时会显示登录对话框

答案: D

1388. 智能健康手环的应用开发, 体现了 ( ) 的数据采集技术的应用。

- A. 网络爬虫
- B. 传感器
- C. API
- D. 统计报表

答案: B

1389. 下列关于数据重组的说法中, 错误的是 ( )。

- A. 数据重组能够使数据焕发新的光芒
- B. 数据重组是数据的重新生产和重新采集
- C. 数据重组实现的关键在于多源数据融合和数据集成
- D. 数据重组有利于实现新颖的数据模式创新

答案: B

1390. 若有一个计算类型的程序, 它的输入量只有一个  $x$ , 其范围是  $[-2.0, 2.0]$ , 现从输入的角度考虑一组测试用例  $-2.001, -2, 20, 2.001$ , 设计这组测试用例的方法是 ( )。

- A. 边界值分析法
- B. 等价分类法

- C. 条件覆盖法
- D. 错误推测法

答案：A

1391. 下列白盒测试法，哪种是最强的覆盖准则（ ）。

- A. 条件覆盖
- B. 条件组合覆盖
- C. 判定覆盖
- D. 语句覆盖

答案：B

1392. 软件结构图的形态特征能反应程序重用率的是（ ）。

- A. 扇出
- B. 宽度
- C. 深度
- D. 扇入

答案：D

1393. 维护过程的本质是（ ）的过程。

- A. 压缩的修改软件定义和开发
- B. 修改文档
- C. 修改位置
- D. 修改程序

答案：A

1394. ZigBee 采用了 CSMA-CA（ ），同时为需要固定带宽的通信业务预留了专用时隙，避免了发送数据时的竞争和冲突；明晰的信道检测。

- A. 自组织功能
- B. 碰撞避免机制
- C. 自愈功能
- D. 数据传输机制

答案：B

1395. ZigBee 网络设备（ ），只能传送信息给 FFD 或从 FFD 接收信息。

- A. 路由器
- B. 全功能设备（FFD）
- C. 网络协调器
- D. 精简功能设备（RFD）

答案：D

1396. CIMS 表示为（ ）。

- A. 计算机集成制造系统
- B. 计算机辅助工程
- C. 生产计划与控制
- D. 计算机辅助制造

答案：A

1397. 数据库管理系统中，能实现对数据库中的数据进行插入/修改/删除的功能称为（ ）。

- A. 数据控制功能
- B. 数据管理功能
- C. 数据定义功能
- D. 数据操作功能

答案：D

1398. 两化融合包括技术融合、（ ）融合、业务融合和产业衍生。

- A. 科学
- B. 产品



C. 信息

D. 创新

答案: B

1399. 仿真控制器不能实现的功能是 ( )。

A. 编程

B. 控制仿真时间

C. 控制仿真开始和停止

D. 控制仿真速度

答案: A

1400. 下面哪个不是智能制造虚拟仿真系统的功能模块 ( )。

A. 离线仿真编程

B. 成本预估

C. PLC仿真验证

D. 工业机器人运动控制编程

答案: B

## 第一部分 判断题

1401. 机械传动与液压传动相比传动比较平稳, 故广泛应用于在要求传动平稳的机械上。( )

答案: 正确

1402. 储气罐也可以分离压缩空气中的水分和油分。( )

答案: 正确

1403. 超高速切削加工有色金属时, 通常采用金刚石砂轮进行磨削。( )

答案: 正确

1404. 超高速机床要求主轴的转速很高, 但进给速度不需要提高。( )

答案: 错误

1405. 在高速切削加工范围, 随着切削速度的提高, 切削力减少。( )

答案: 正确

1406. 摩擦离合器不仅能平稳地接合和分离, 而且具有过载保护作用。( )

答案: 正确

1407. 残留面积高度与刀具的主、副偏角、刀尖圆弧半径和进给量有关。( )

答案: 正确

1408. 开环控制数控系统的控制精度 (accuracy) 高于闭环控制数控系统的控制精度。( )

答案: 错误

1409. 在剖视图中, 切根线用细实线绘制。( )

答案: 错误

1410. 空间两直线的相对位置只有两种: 平行、相交。( )

答案: 错误

1411. 基本视图有主视图、俯视图、左视图、右视图、仰视图和后视图六个。( )

答案: 正确

1412. 半闭环控制数控机床安装有直线位移检测装置。( )

答案：错误

1413. M10×1 表示公称直径为 10mm, 螺距 1mm 的单线左旋细牙普通外螺纹。( )

答案：错误

1414. 重合断面图的轮廓线用细实线绘制。( )

答案：正确

1415. 在同一张图样中, 同类图线的宽度应一致。虚线、点画线及双点画线的画、长画 和间隔应各自大致相等。( )

答案：正确

1416. 表面粗糙度代号应标注在可见轮廓线、尺寸界线、引出线或它们的延长线上。( )

答案：正确

1417. 最适合制造车床主轴的材料是 Q195。( )

答案：错误

1418. 金属理想晶体的强度比实际晶体的强度稍强一些。( )

答案：错误

1419. “六线 ” 是铁碳合金相图的特征线。( )

答案：正确

1420. 组成元素相同而结构不同的各金属晶体, 就是同素异构体。( )

答案：正确

1421. 碳氮共渗是属于表面热处理。( )

答案：正确

1422. 软极限行程保护位置通常设定在进给轴硬超程限位开关的内侧。( )

答案：正确

1423. 光电脉冲编码器既可以测量位置, 又可以测量速度。( )

答案：正确

1424. M 辅助功能被译码后, 送往 PLC。( )

答案：正确

1425. 检测元件的作用是检测位移和速度的实际值, 并向数控装置或伺服装置发送反馈 信号, 从而构成闭环控制。( )

答案：正确

1426. 晶体有规则的几何图形。( )

答案：正确

1427. 数控车床加工中, 若刀具需移动一个准确的尺寸, 则这个尺寸正确性是依靠进给 伺服系统来保证的。( )

答案：正确

1428. 常见的三种金属晶格类型有体心立方晶格、面心立方晶格和密排六方晶格。( )

答案：正确

1429. Q235 是制造量具的主要材料。( )

答案：错误

1430. 对同一被测表面, 表粗糙度参数 Ra 值与 Rz 相等。( )

答案：错误

1431.  $\phi 30m5$ ,  $\phi 30m6$ ,  $\phi 30m9$  公差带的基本偏差不相同。( )

答案：错误

1432. 轴、孔分别与滚动轴承内、外圈配合时，均应优先采用基孔制。( )

答案：错误

1433. 国家标准规定了基孔制与基轴制两种平行的基准制度，因而实际使用中绝不允许采用非基准孔与非基准轴结合。( )

答案：错误

1434. 过渡配合可能具有间隙，也可能具有过盈，因此，过渡配合可能是间隙配合，也可能是过盈配合。( )

答案：正确

1435. Z 坐标运动由传递切削动力的主轴所规定。( )

答案：正确

1436. 当进行螺纹切削时，如果编码器反馈信号断开，则会出现主轴停止，进给继续的故障。( )

答案：正确

1437. 基孔制配合要求孔的精度高，基轴制配合要求轴的精度高。( )

答案：错误

1438. 建立基准的基本原则是基准应符合最小条件。( )

答案：正确

1439. 绘制齿轮工作图时，必须在齿轮的三个公差组中各选一个检验项目组标在齿轮图样上。( )

答案：错误

1440. 作业分析是对某项具体工序进行的分析，最小单位是操作。( )

答案：正确

1441. 刀具切削部分最前面的端面称为前刀面。( )

答案：错误

1442. 为确保机床参考点的精度，数控系统常采用寻找编码器每转一个的零位电脉冲信号，并且寻找速度要低，例如 30mm/min。( )

答案：错误

1443. 高性能高速钢之所以具有高性能，主要是因为它们的钨含量高。( )

答案：错误

1444. 立式加工中心的自动换刀动作是这样完成的：换刀指令经 CNC-CPU 译码后，由轴控制器 (axis controller) 控制完成。( )

答案：错误

1445. 积屑瘤的存在对切削过程总是有害的，所以要尽力消除它。( )

答案：错误

1446. 切削铸铁等脆性材料时需采用冷却性能好的切削液。( )

答案：正确

1447. 生产率测评是生产率提高的前提，是生产率管理系统过程的中心环节和实质内容之一。( )

答案：正确

1448. 在坐标轴的定位过程中，较低的位置增益会明显减小跟随误差，减小过渡过程时间。( )

答案：错误

1449. 流水线型生产按节拍进行，各个工序同期进行作业，重复相同的作业内容。( )

答案：正确

1450. 在不需要外加输入信号的情况下，放大电路能够输出持续的、有足够幅度的直流信号的现象叫振荡。( )

答案：错误

1451. 对于三相异步电动机绕组短路故障，如能明显看出短路点，可用竹楔插入两个线圈之间。( )

答案：正确

1452. 无整流器直流电动机是以电子换向装置代替一般直流电动机的机械换向装置，因此保持了一般直流电动机的优点，而克服了其某些局限性。( )

答案：正确

1453. 交流伺服驱动系统的可靠性高于直流的。( )

答案：错误

1454. 只有频率相同的正弦量才能用向量相减，但不能用代数数量的计算方法来计算相量。( )

答案：正确

1455. 电容充放电的快慢与电容 C 和电阻 R 的乘积有关，RC 简称电路的时间常数，数值越大，充电时间越慢。( )

答案：正确

1456. OUT 指令不能用于驱动输入继电器。( )

答案：正确

1457. 一般 CNC 机床能自动识别 EIA 和 ISO 两种代码。( )

答案：正确

1458. 数控机床的伺服系统由伺服驱动和伺服执行两个部分组成。( )

答案：正确

1459. 三自由度手腕能使手部获得空间任意姿态。( )

答案：正确

1460. 工业机器人是一种能自动控制，可重复编程，多功能、多自由度的操作机。( )

答案：正确

1461. 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，但在更换电机情况下必须再次进行原点位置校准。( )

答案：正确

1462. 机器人各轴关节均有硬限位挡块，但也要设置软限位。( )

答案：正确

1463. 示教编程时，过渡点尽量用关节运动指令，精确点尽量用点指令。( )

答案：错误

1464. 机器人拆装时，没有固定机械臂便拆除马达，机械臂有可能会掉落，或前后移动；同时，请勿在人手支撑机械臂的状态下拆除马达。( )

答案：正确

1465. 对电柜的低压控制电路进行改线操作时，也必须切断电源。( )

答案：正确

1466. 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相同，可提高工作效率。( )

答案：正确

1467. 关节式码垛机器人本体与关节式搬运机器人没有任何区别，在任何情况下都可以互换。( )

答案：错误

1468. 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

1469. 当机器人需要同时和多台设备联动，并且子功能需求较多，对 IO 点位总数要求多达几百时，可以通过使用数个 IO 点位的状态组成二进制编码的方式来满足需求。( )

答案：正确

1470. 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。( )

答案：正确

1471. IO 盒上所显示的类型标志为 PNP，则表示低电平有效。( )

答案：错误

1472. 关闭机器人的操作流程为—停止机器人在当前位置、卸载程序、按下急停、关闭电源。( )

答案：错误

1473. 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 的三倍。( )

答案：错误

1474. 机器人的位置寄存器包括 REF、TOOL-FRAME、BASE-FRAME、JR、LR。( )

答案：错误

1475. 在程序里设置的全局变量也可以在子程序里应用。( )

答案：正确

1476. 手臂解有解的必要条件是串联关节链中的自由度数等于或小于 6。( )

答案：错误

1477. 对于具有外力作用的非保守机械系统，其拉格朗日动力函数 L 可定义为系统总动能与系统总势能之和。( )

答案：错误

1478. 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

1479. 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

1480. 精度是指实际到达的位置与理想位置的差距。( )

答案：正确

1481. 工业机器人末端操作器是手部。( )

答案：正确

1482. 结构型传感器的结构比起物性型传感器的结构相对简单。( )

答案：错误

1483. 按钮开关也可作为一种低压开关，通过手动操作完成主电路的接通和分断。( )

答案：错误

1484. 传感器的重复性是指在其输入信号按同一方式进行全量程连续多次测量时，相应测试结果的变化程度。( )

答案：正确

1485. 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

1486. 机器人的自由度数大于关节数目。( )

答案：错误

1487. 数控机床运行中操作者主要是通过听，闻，看，摸等直接感觉对电气和机械系统进行监视。( )

答案：正确

1488. 自动控制是在人直接参与的情况下，通过控制器使被控对象或过程自动地按照预定的规律运行。( )

答案：错误

1489. 产品的组成零部件和装配精度高，系统的精度不一定就高。( )

答案：正确

1490. 采用虚拟样机代替物理样机对产品进行创新设计测试和评估，延长了产品开发周期，增加了产品开发成本，但是可以改进产品设计质量，提高面向客户与市场需求能力。( )

答案：错误

1491. FANUC 铣床数控系统使用 G91 指令来表示增量坐标，而用 G90 指令来表示绝对坐标。( )

答案：正确

1492. 驱动部分在控制信息作用下提供动力，伺服驱动包括电动、气动、液压等各种类型的驱动装置。( )

答案：正确

1493. 气压式伺服驱动系统常用在定位精度较高的场合使用。( )

答案：错误

1494. 脉冲分配器的作用是使电动机绕组的通电顺序按一定规律变化。( )

答案：正确

1495. 机电一体化系统是以微电子技术为主体，以机械部分为核心，强调各种技术的协同和集成的综合性技术。( )

答案：错误

1496. 图形符号和文字标号用以表示和区别二次回路图中的各个电气设备。( )

答案：正确

1497. 对电子仪表的接地方式应特别注意，以免烧坏仪表和保护装置中的插件。( )

答案：正确

1498. 为了解决遥信误、漏报和抖动问题，可采用双位置遥信和提高遥信输入电压等技术手段来提高遥信的可靠性。( )

答案：正确

1499. 状态量用一位码表示时：闭合对应二进制码“1”，断开对应二进制码“0”用两位码表示时：闭合对应二进制码“01”，断开对应二进制码“10”。( )

答案：错误

1500. 精密夹具装配的调整过程中，选择的补偿件应为最先装配的元件。( )

答案：错误

1501. 微锥心轴定位时，工件插入后就不会转动，所以限制六个自由度。( )

答案：错误

1502. 使用子程序的目的是作用是简化编程。( )

答案：正确

1503. 不同的数控机床可能选用不同的数控系统，但数控加工程序指令都是相同的。( )

答案：错误

1504. 开环进给伺服系统的数控机床，其定位精度主要取决于伺服驱动元件和机床传动机构精度、刚度和动态特性。( )

答案：正确

1505. 直线型检测元件有感应同步器、光栅、磁栅、激光干涉仪。( )

答案：正确

1506. 机床动态精度是指机床在切削热、切削力等作用下的精度。( )

答案：错误

1507. 滚珠丝杠副的螺母或支撑轴承预紧力过紧或过松会导致反向误差大，加工精度不准。( )

答案：正确

1508. 主轴上刀具松不开的原因之一可能是系统压力不足。( )

答案：正确

1509. 有安全门的加工中心，在安全门打开的情况下不能进行加工。( )

答案：正确

1510. 精度要求较高的可转位面铣刀应设置调整块，以减小铣刀的轴向跳动量。( )

答案：正确

1511. 一般脉冲当量越大，机床的加工精度越高。( )

答案：错误

1512. 在确定工件在夹具的定位方案时，出现欠定位是允许的。( )

答案：错误

1513. 用千分表测量端面跳动误差时，千分表表杆不应与工件轴线垂直。( )

答案：正确

1514. 数控加工可以保证工件尺寸的同质性，提高了产品质量。( )

答案：正确

1515. 麻花钻的切削刃由主切削刃、副切削刃和横刃各两条组成。( )

答案：正确

1516. 螺旋压板夹紧装置夹紧力的大小与螺纹相对压板的位置无关。( )

答案：错误

1517. FANUC 数控系统宏指令中角度单位是弧度而华中系统的宏指令中角度单位是度 (FANUC 系统、华中系统)。( )

答案：错误

1518. 计算机辅助编程中的安全平面是刀具回退的高度。( )

答案：正确

1519. 交流伺服电机常采用调压调速。( )

答案：错误

1520. 在一个等直径的圆柱形轴上铣一条两端封闭键槽，需限制工件的五个自由度。( )

答案：正确

1521. 一个工艺尺寸链中有且只有一个封闭环。( )

答案：正确

1522. 机床的日常维护与保养，通常情况下应由后勤管理人员来进行。( )

答案：错误

1523. 导轨面直线度超差会使进给机构噪声加大。( )

答案：错误

1524. 消除一般的病毒，拔掉网线后，用杀毒软件杀毒，然后再把相关的系统补丁补上。( )

答案：错误

1525. 平行线法的展开条件应满足且在投影面上反映实长。( )

答案：正确

1526. 2: 1 是放大比例。( )

答案：正确

1527. 工作后，按机床“清洁标准”的规定，擦拭机床，涂油保养，清理工作环境。( )

答案：正确

1528. 4 轴联动或 5 轴联动加工与 5 个以上轴的同时加工，称为多轴加工。( )

答案：正确

1529. 加工整体叶轮，需要注意的主要问题是避免干涉，曲面的自身干涉和曲面间的面间干涉。( )

答案：正确

1530. 尺寸链按功能分为装配尺寸链和工艺尺寸链。( )

答案：错误

1531. 杠杆千分尺的测量压力是由微动测杆处的弹簧控制的。( )

答案：正确

1532. 柱塞泵按柱塞排列方向的不同，分为径向柱塞泵和切向柱塞泵两类。( )

答案：错误

1533. 高压软管比硬管安装方便，可以吸收振动。( )

答案：正确

1534. 数控机床的定位精度与数控机床的分辨率精度是一致的。( )

答案：错误

1535. 定位误差包括工艺误差和设计误差。( )

答案：错误

1536. 数控加工中，M04 是程序完成指令。( )

答案：错误

1537. 操作者离开机床或装卸工件时，不需停止电机运转。( )

答案：错误

1538. 由于汽轮机的零件复杂，目前在国内同行业中，均仍采用手工编制程序，还没有一套适合加工汽缸这类复杂零件的自动编程系统。( )

答案：正确

1539. 整体叶轮叶型的精加工与清根交线加工同时完成。( )

答案：正确

1540. 检查主轴机构的精度，不仅需检查静态条件下的精度，也需检查动态条件下的精度。( )

答案：正确

1541. 逻辑探针是电子电路检修工具之一，在探针上的灯泡不同的显示方式，来指示电路的不同状态。( )

答案：正确



1542. 剖面图要画在视图以外，一般配置在剖切位置的延长线上，有时可以省略标注。( )

答案：错误

1543. 职业道德对企业起到增强竞争力的作用。( )

答案：正确

1544. 组成零件轮廓的几何元素间的连接点称为节点。( )

答案：错误

1545. 数控加工程序中主程序可以调用子程序，子程序也可以调用子程序，这种编程方法叫做子程序的嵌套方法。( )

答案：正确

1546. 切削加工中，由于传给刀具的热量比例较大，所以刀具的热变形不可以忽略。( )

答案：正确

1547. 热处理工序主要用来改善材料的力学性能和消除内应力。( )

答案：正确

1548. 选择零件表面加工方法的要求是：除保证质量要求外，还要满足生产率和经济性等方面的要求。( )

答案：正确

1549. 生产部门是指完成产品零件制造工艺过程的部门。主要由生产纲领决定。对于单件小批生产的车间，生产部门主要由各种形式的流水线生产组成。( )

答案：正确

1550. 系统仿真中的三个基本概念是系统、模型、仿真。( )

答案：正确

1551. 对系统进行研究，首先要对系统做出明确的描述，即确定系统各个要素：实体、属性、活动、状态、事件。( )

答案：正确

1552. 组件在三维空间中的位置和方向是以指定的坐标系为参照的。( )

答案：正确

1553. 3D 视图中的坐标系有世界坐标系、父系坐标系、物体坐标系。( )

答案：正确

1554. 计算机控制系统是由离散部分和连续部分两部分组合而成。( )

答案：正确

1555. 数学模型按建立方法的不同可分为机理模型、统计模型和混合模型。( )

答案：正确

1556. 读写器和电子标签之间的数据交换方式也可以划分为两种，分别是负载调制、反向散射调制。( )

答案：正确

1557. 典型的读写器终端一般由：天线、射频模块、逻辑控制模块三部分构成。( )

答案：正确

1558. 根据是否破坏智能卡芯片的物理封装，可以将智能卡的攻击技术分为破坏性攻击和非破坏性攻击两类。( )

答案：正确

1559. 高频 RFID 系统典型的工作频率是 13.56MHz。( )

答案：正确

1560. 系统是由相互关联的要素组成的，在一定条件下具有特定功能的集合体。( )

答案：正确

1561. 车间任务型生产属于离散型制造。( )

答案：正确

1562. 过程检验是对从原材料投产到产品最终形成之前的各道工序上的在制品进行的符合性检验。( )

答案：正确

1563. 精益生产的 7 大浪费：等待的浪费、过多搬运的浪费、不合格品的浪费、动作的浪费、加工的浪费、库存的浪费和生产量或生产时机不当的浪费。( )

答案：正确

1564. 管理控制的一个基本任务就是要及时地发现工作中出现的偏差信息。( )

答案：正确

1565. 控制强调的例外，不能仅依据偏差数值的大小来确定，而要从实际出发。( )

答案：正确

1566. 从业者从事职业的态度是价值观、道德观的具体表现。( )

答案：正确

1567. 树立企业信誉和形象的三个要素是，产品质量，服务质量和信守承诺。( )

答案：正确

1568. “物联网”是指通过装置在物体上的各种信息传感设备，如 RFID 装置、红外感应器、全球定位系统、激光扫描器等等，赋予物体智能，并通过接口与互联网相连而形成一个物品与物品相连的巨大的分布式协同网络。( )

答案：正确

1569. “因特网+物联网=智慧地球”。( )

答案：正确

1570. 蓝牙是一种支持设备短距离通信（一般 10m 内）的无线电技术。能在包括移动电话、PDA 无线耳机、笔记本电脑、相关外设等众多设备之间进行无线信息交换。( )

答案：正确

1571. 传感器网：由各种传感器和传感器节点组成的网络。( )

答案：正确

1572. 物联网中间件平台：用于支撑泛在应用的其他平台，例如封装和抽象网络和业务能力，向应用提供统一开放的接口等。( )

答案：正确

1573. 计算机系统的资源是数据。( )

答案：错误

1574. 云计算是物联网的一个组成部分。( )

答案：正确

1575. RFID 技术具有无接触、精度高、抗干扰、速度快以及适应环境能力强等显著优点，可广泛应用于诸如物流管理、交通运输、医疗卫生、商品防伪、资产管理以及国防军事等领域，被公认为二十一世纪十大重要技术之一。( )

答案：正确

1576. 令牌访问原理可用于环形网络，构成令牌环形网；也可用于总线网，构成令牌总线网络。( )

答案：正确

1577. CAN 总线在传输距离为 10Km 时，其最大传输速率可达 1Mbps。( )

答案：错误

1578. 若工件的毛坯有形状、位置误差，加工后的工件仍然有类似的形状、位置误差。( )

答案：正确

1579. 加工纯铝、纯铜工件切削速度要低些。( )

答案：错误

1580. 以信息资源的开发与利用为中心的信息管理强调以计算机技术为核心，以管理信息系统为主要阵地，以解决大量数据处理和检索问题为主要任务。( )

答案：错误

1581. 根据信息技术扩散模型，在集成阶段，企业通过总结经验教训，开始认识到运用系统的方法，从总体出发，全面规划，进行信息系统的建设与改造。( )

答案：错误

1582. 管理信息系统纯粹是一个技术系统，人的作用只是微乎其微。( )

答案：错误

1583. 管理信息系统由信息的采集、信息的传递、信息的储存、信息的加工、信息的维护和信息的使用五个方面组成。( )

答案：正确

1584. 许多企业都能从记录到的客户销售数据中经过仔细分析得到潜在的客户需求和极力追求进一步的市场份额，这说明了信息系统可以改进企业的生产销售方式。( )

答案：正确

1585. 管理信息系统是仅仅服务于管理控制层的信息系统，所以从广义上，MIS 对各个子系统具有管理、控制、计划的功能。( )

答案：错误

1586. 对信息资源进行有效管理，不仅要考虑信息系统的输入部分和输出部分，更应该重视将输入数据转换成输出信息的信息处理部分。( )

答案：正确

1587. SCM 与 ERP、CRM 之间是你中有我、我中有你的关系，其中，ERP 定位于企业外部资源特别是原材料和零部件等资源与企业生产制造过程的集成管理。( )

答案：错误

1588. 软件的质量保证工作一般在编码工作结束后才开始。( )

答案：错误

1589. 现在人们普遍认为优秀的程序除了功能正确，性能优良之外，还应该容易看懂、容易使用、容易修改和扩充。( )

答案：正确

1590. 编码风格由个人喜好决定，没有固定格式。( )

答案：错误

1591. 面向对象建模得到的模型包含系统的 3 个要素，即动态结构、交互次序和数据变换。( )

答案：错误

1592. CAN 总线错误帧中的错误标志叠加区的长度可为 1 至 6 位。( )

答案：错误

1593. CAN 总线中，数据帧和远程帧均以帧间空间与总线上前面所传的帧分隔开。( )

答案：正确

1594. 在 CAN 总线中，当引起重同步的沿的相位误差数值大于重同步跳转宽度时，若相位误差为负，则相位缓冲段 1 延长数值等于重同步跳转宽度；若相位误差为正时，则相位缓冲段 2 缩短数值等于重同步跳转宽度。( )

答案：错误

1595. 现场管理的 3 大手法：5S 管理、目视管理和定置管理。( )

答案：正确

1596. RTU 与调度端的通讯必须采用同步通讯模式。( )

答案：错误

1597. 时间分辨率是事件顺序记录的一项重要指标。( )

答案：正确

1598. 当由于线圈、绝缘件、导线或电缆芯受潮导致绝缘不合格时，用灯泡、电吹风进行干燥，可提高其绝缘强度。( )

答案：正确

1599. 用两只功率表不能准确测量三相三线制电路中的有功功率。( )

答案：错误

1600. 气动执行元件可分为气缸、气动马达及一些特殊气缸。( )

答案：正确

1601. 机床标准坐标采用右手笛卡尔直角坐标系。( )

答案：正确

1602. 人造金刚石是目前为止第一硬的刀具材料。( )

答案：错误

1603. 立方氮化硼是一种超硬材料，其硬度略高于人造金刚石，但不能以正常的切削速度切削淬火等硬度较高的材料。( )

答案：错误

1604. 超声波加工可用于不导电的金属材料的加工。( )

答案：错误

1605. 快速成形加工工艺可分为两大类：基于激光或其他光源的成形技术和基于喷射的成形技术。( )

答案：正确

1606. 切削力来源于克服切屑对前刀面的摩擦力和刀具后刀面对过渡表面与已加工表面之间的摩擦力。( )

答案：正确

1607. 数控刀具应具有较高的耐用度和刚度、良好的材料热脆性、良好的断屑性能、可调、易更换等特点。( )

答案：正确

1608. 尺寸标注应封闭。( )

答案：错误

1609. 非回转体类零件的主视图一般应选择工作位置。( )

答案：正确

1610. 将机件的某一部分向基本投影面投射所得的视图，称为局部视图。( )

答案：正确

1611. 局部视图的断裂边界应以细波浪线表示，当所表示的局部视图是完整的，且外轮廓线又成封闭时，波浪线可省略不画。( )

答案：正确

1612. 表示齿轮时，齿顶圆直径通常用  $d_a$  表示。( )

答案：正确

1613. 在计算齿轮参数时，尺根高  $h_f=1.25m$ 。( )

答案：正确

1614. 在标注尺寸时，尺寸数字一般应注写在尺寸线的下方，也允许注写在尺寸线的中断处。( )

答案：错误

1615. 与三个投影面均倾斜的平面称为一般位置平面。( )

答案：正确

1616. 65 钢焊接性能比较好。( )

答案：错误

1617. 铁碳合金相图应用于铸造工艺。( )

答案：错误

1618. 加热—保温—冷却，是热处理工艺的基本过程。( )

答案：正确

1619. 金属结晶时，过冷度越大，结晶后晶粒越粗。( )

答案：正确

1620. 数据采样插补一般分粗、精两步完成插补运算。第一步是粗插补，由软件实现，第二步是精插补，由硬件实现。( )

答案：正确

1621. 晶体就是结晶的金属。( )

答案：错误

1622. 材料的成分和热处理决定组织，组织决定其性能，性能又决定其用途。( )

答案：正确

1623. 在开环系统中，丝杠副的接触变形将影响重复定位精度。( )

答案：正确

1624. 纯金属的结晶过程实际上是机加工的过程。( )

答案：错误

1625. 金属的结晶过程由晶核的产生和长大两个基本过程组成。( )

答案：正确

1626. 65Mn 焊接性能良好。( )

答案：错误

1627. 15 钢退火后硬度降低。( )

答案：错误

1628. 金属的热处理包含普通热处理和特殊热处理。( )

答案：错误

1629. 只要有了公差标准，就能保证零件的互换性。( )

答案：错误

1630. 最小侧隙的确定与齿轮精度要求有关。( )

答案：错误

1631. 粗加工时，限制进给量的主要因素是切削深度，精加工时，限制进给量的主要因素是表面粗糙度。( )

答案：错误

1632. 数控系统 I/O 接口电路的主要任务之一是进行必要的电气隔离，防止干扰信号引起误动。( )

答案：正确

1633. 滚动轴承的精度等级是根据内、外径的制造精度来划分的。( )

答案：错误

1634. 相啮合的两个齿轮，都存在着基节偏差，对传动平稳性无影响。( )

答案：错误

1635. 气动技术的最终目的是利用压缩空气来驱动不同的机械装置。( )

答案：正确

1636. “进给保持”的意思是按给定的进给速度保持进给运动。( )

答案：错误

1637. 机床的操练、调整和修理应有经验或受过专门训练的人员进行。( )

答案：正确

1638. 同一个齿轮的齿距累积误差与其切向综合误差的数值是相等的。( )

答案：错误

1639. 在外圆车削加工时，背吃刀量等于待加工表面与已知加工表面间的距离。( )

答案：正确

1640. 主偏角即主刀刃偏离刀具中心线的角度。( )

答案：错误

1641. 前角即前面与基面间的夹角，在切削平面内测量。( )

答案：错误

1642. 根据资源特点，铝高速钢比钴高速钢更适合于我国国情。( )

答案：正确

1643. 数控机床在没有回参考点的方式下，能够实现软限位保护。( )

答案：错误

1644. 切削振动只会影响切削过程平稳性，而不会影响已加工表面质量。( )

答案：错误

1645. 刀具总切削力与工件切削力大小相等。( )

答案：正确

1646. 高速钢刀具粗加工时应选用以润滑作用为主的切削液。( )

答案：正确

1647. 汽车制造业是典型的流水线生产企业。( )

答案：正确

1648. 现代数控系统均采用变增益位置控制，一般要尽可能使快速定位(G00)时所使用的增益高一些。( )

答案：错误

1649. 刀库是进给系统的主要部件，其容量、布局以及具体结构对数控机床的设计有很大的影响。( )

答案：错误

1650. PLC 可编程序控制器输入部分是收集被控制设备的信息或操作指令。( )

答案：正确

1651. 变频调速中的变频器都具有调频和调压两种功能。( )

答案：正确

1652. 安装刀开关时，刀开关在合闸状态下手柄应该向上，不能倒装和平装，以防止闸刀松动落下时误合闸。（ ）

答案：正确

1653. 漏电开关具有短路、严重过载和漏电保护的功能。（ ）

答案：正确

1654. 改变电源的频率不可以改变电动机的转速。（ ）

答案：错误

1655. 声觉传感器主要用于感受和解释在气体、液体或固体中的声波。（ ）

答案：正确

1656. 工业机器人的额定负载是指在规定的范围内末端执行器所能承受的最大负载允许值。（ ）

答案：错误

1657. 机器人是具有脑、手、脚等三要素的个体。（ ）

答案：正确

1658. TCP 点又称为工具中心点，是为了保证机器人程序和位置的重复执行而引入的。（ ）

答案：正确

1659. 工业机器人的自由度一般是 4~6 个。（ ）

答案：正确

1660. 为安全考虑，规定在低速运行时所能抓取的工件重量作为承载能力载荷。（ ）

答案：错误

1661. 电柜在走线的时候应该按照先接强电后接控制电，强电与控制电尽量分开，走线时应该就近接线等原则。（ ）

答案：正确

1662. 职业道德的实质内容是建设全新的社会主义劳动关系。（ ）

答案：错误

1663. 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。（ ）

答案：正确

1664. 机器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

1665. 变压器在改变电压的同时，也改变了电流和频率。（ ）

答案：错误

1666. 基坐标标定可以不在默认基坐标下进行。（ ）

答案：错误

1667. 机器人与外部设备联动时，机器人输入 IO 板只配置了 PNP 型，因此外部设备只能通过输出低电平才能向机器人传递信号。（ ）

答案：错误

1668. 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。（ ）

答案：错误

1669. 零点栓是用于对准原点位置的，也可以在拆装过程中用来固定机械臂。（ ）

答案：错误

1670. 机器人在空间运动时会有几个特殊点位，称为奇异点，机器人处于这些点位时无法完成运动，奇异点为一共有三个。( )

答案：正确

1671. 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。( )

答案：错误

1672. 机器人默认坐标系是一个笛卡尔坐标系，固定位于机器人底部。它可以根据世界坐标系说明机器人的位置。( )

答案：正确

1673. 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。( )

答案：错误

1674. 机器人主程序只能嵌套两级子程序。( )

答案：错误

1675. 当 NC 故障排除后，按 MACRO 键消除报警。( )

答案：错误

1676. FMS 是柔性控制数控系统。( )

答案：正确

1677. 机床电路中，为了起到保护作用，熔断器应装在总开关的前面。( )

答案：错误

1678. 机器人的自由度数不等于关节数目。( )

答案：错误

1679. 结构型传感器与结构材料无关。( )

答案：正确

1680. 自动化装置“木鸟”是诸葛亮发明的。( )

答案：错误

1681. 机械手亦可称之为机器人。( )

答案：正确

1682. 电感式传感器只能检测与铁磁性物体间的距离。( )

答案：正确

1683. 电动机上的绝对光轴编码器是用来检测运动加速度的。( )

答案：错误

1684. 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

1685. 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

1686. 谐波减速机的名称来源是因为刚轮齿圈上任一点的径向位移呈近似于余弦波形的变化。( )

答案：错误

1687. 由电阻应变片组成电桥可以构成测量重量的传感器。( )

答案：正确



1688. 为减少机械传动部件的扭矩反馈对电机动态性能的影响，机械传动系统的基本固有频率应低于电气驱动部件的固有频率的 2~3 倍，同时，传动系统的固有频率应接近控制系统的工作频率，以免系统产生振荡而失去稳定性。( )

答案：错误

1689. 传动机构的转动惯量取决于机构中各部件的质量和转速。( )

答案：错误

1690. 机电一体化系统的机械系统与一般的机械系统相比，应具有高精度、良好的稳定性、快速响应性的特性。( )

答案：正确

1691. 双螺母消除轴向间隙的结构形式结构紧凑，工作可靠，调整方便，能够精确调整。( )

答案：错误

1692. 永磁型步进电动机即使其定子绕组断电也能保持一定转矩，故具有记忆能力，可用于定位驱动。( )

答案：正确

1693. 步进电动机的转动惯量越大，同频率下的起动转矩就越大。( )

答案：错误

1694. 机械系统的刚度越大，固有频率越小。( )

答案：错误

1695. 计算机控制系统的采样周期越小，其控制精度就越低。( )

答案：正确

1696. 在混凝土和泥土等导电地面使用电烙铁，其外壳必须妥善接地，以防触电。( )

答案：正确

1697. 互感器二次绕组在接入仪表时极性的反正无所谓。( )

答案：错误

1698. 遥控有两种方式：一种是返送校核方式，另一种是直接执行方式。( )

答案：正确

1699. 自动化系统中，运行电压控制目标值（高限、低限、高高限、低低限）应能在线修改。( )

答案：正确

1700. 数控车床上一般将工件坐标系原点设定在零件右端面或左端面中心上。( )

答案：正确

1701. 工件坐标系的原点即“编程零点”与零件定位基准一定非要重合。( )

答案：错误

1702. M99 与 M30 指令的功能是一致的，它们都能使机床停止一切动作。( )

答案：错误

1703. 从 G00 到 G99 的 100 种 G 代码，每种代码都具有具体的含义。( )

答案：错误

1704. 滚珠丝杠螺母副是回转运动与直线运动相互转换的传动装置，具有高效率、摩擦小、寿命长、能自锁等优点。( )

答案：错误

1705. 步进伺服系统在数控系统内部硬件配置参数中标识设定为 45，交流伺服驱动器在数控内部硬件配置参数中标识设定为 46。( )

答案：错误

1706. 在半闭环控制系统中，伺服电动机内装编码器的反馈信号只是速度反馈信号。( )

答案：错误

1707. 直线型检测装置有感应同步器、光栅、旋转变压器。( )

答案：错误

1708. 数控机床试运转噪声，不得超过 80 分贝。( )

答案：正确

1709. 具有闭环检测装置的高精度数控机床，因直接检测反馈补偿的是运动部位的移动，所以对机床传动链的要求不是很高。( )

答案：错误

1710. 测量范围分别为 0~25mm、25~50mm 的两外径千分尺的示值范围相同。( )

答案：正确

1711. 切削加工中的振动会影响已加工表面的质量。其中，低频振动会产生波度，高频振动会产生粗糙度。( )

答案：正确

1712. 在开环和半闭环数控机床上，定位精度主要取决于进给丝杠的精度。( )

答案：正确

1713. 机床夹具按使用机床类型分类，可分为通用夹具、专用夹具和组合夹具。( )

答案：正确

1714. 夹紧力方向应尽量垂直于主要定位基准面，同时应尽量与振动方向一致。( )

答案：错误

1715. 修正或消除机床的反向间隙应修正反向间隙参数。( )

答案：正确

1716. 正弦(度)的运算指令的格式为

答案：正确

1717. 极坐标半径是指当前点到极点的距离(SIEMENS 系统)。( )

答案：正确

1718. RS232C 接口传输数据最多可实现一台计算机对一台机床。( )

答案：正确

1719. 接入局域网的数控机床必须有网络适配器。( )

答案：正确

1720. 若回转轴前工序加工径向尺寸为  $d_1$ ，本工序加工径向尺寸到  $d_2$ ，则其在直径上的工序余量为  $(d_1-d_2)/2$ 。( )

答案：错误

1721. 当实际生产中不宜选择设计基准作为定位基准时，则应选择基准不重合而引起的误差最小的表面作定位基准。( )

答案：正确

1722. 职业道德的主要内容包括：爱岗敬业、诚实守信、办事公道、服务群众、奉献社会。( )

答案：正确

1723. 带的失效形式主要是打滑与疲劳破坏。( )

答案：正确

1724. 选择精基准时，先用加工表面的设计基准为定位基准，称为基准重合原则。( )

答案：正确

1725. 改善零件、部件的结构工艺性, 可便于加工和装配, 从而提高劳动生产率。( )

答案: 正确

1726. 零件结构工艺性的好坏, 是相对的, 它将随着科学技术的发展和客观条件的不同 而不同。( )

答案: 正确

1727. 数控机床伺服系统的增益系数  $K_v$  越大, 进给响应越快, 位置控制精度越高。( )

答案: 正确

1728. 铣床床台上的T形槽, 其用途之一为当基准面。( )

答案: 正确

1729. 深孔钻削过程中, 钻头加工一定深度后退出工件, 借此排出切屑。并进行冷却润 滑, 然后重新向前加工, 可以保证孔的加工质量。( )

答案: 正确

1730. 合像水平仪是一种用来测量对水平位置, 或垂直位置微小偏差的几何量仪。( )

答案: 错误

1731. 统计分析法不是用来分析加工误差的方法。( )

答案: 错误

1732. 水力半径越小越容易产生堵塞现象。( )

答案: 正确

1733. 在振动检测过程中, 传感器必须和被测物紧密接触。( )

答案: 正确

1734. 螺旋压板夹紧是一种应用最广泛的夹紧装置。( )

答案: 正确

1735. 刀具预调仪是一种可预先调整和测量刀尖直径、装夹长度, 并能将刀具数据输入 加工中心 NC 程序的测量装置。( )

答案: 正确

1736. 参考点是机床上一个固定点, 与加工程序无关。( )

答案: 正确

1737. 数控机床中 MDI 是机床诊断智能化的英文缩写。( )

答案: 错误

1738. 刮削内曲面时, 刮刀的切削运动是螺旋运动。( )

答案: 正确

1739. 内千分尺测量槽宽, 宜取数次测量中的最小值。( )

答案: 正确

1740. 环行分配可用硬件或软件实现。( )

答案: 正确

1741. 在大批大量生产中, 工时定额根据经验估定。( )

答案: 错误

1742. 应尽量选择设计基准或装配基准作为定为基准。( )

答案: 正确

1743. 加工中心是备有刀库并能自动更换刀具, 对工件进行工序集中加工的数控机床。( )

答案: 正确

1744. 数控加工中, G81 是定位、铰孔指令。( )

答案：正确

1745. PRGRAM 表示在 MDI 模式下 MDI 的资料输入和显示。( )

答案：错误

1746. 铣削高强度钢时，由于切削力大，容易引起硬质合金铣刀刀齿的崩刃，故一般采用 YT30 等牌号的刀具材料。( )

答案：错误

1747. 镍基合金和钛合金材料的强度大、硬度高、耐冲击，加工中容易硬化，切削温度高，刀具磨损严重，且切削效率很低。( )

答案：正确

1748. 插补运动的实际插补轨迹始终不可能与理想轨迹完全相同。( )

答案：正确

1749. 数控机床是在普通机床的基础上将普通电气装置更换成 CNC 控制装置。( )

答案：错误

1750. 根据模型的不同，有不同方式的仿真。从仿真实现的角度来看，模型特性可以分为连续系统和离散事件系统两大类。由于这两类系统的运动规律差异很大，描述其运动规律的模型也有很大的不同，因此相应的仿真方法不同，分别对应为连续系统仿真和离散事件系统仿真。( )

答案：正确

1751. 系统仿真有三个基本的活动，即系统建模、仿真建模和仿真实验。( )

答案：正确

1752. 看板管理是一种生产现场工艺控制系统。( )

答案：错误

1753. 系统仿真的三个要素，即系统、模型和计算机（软件和硬件）。( )

答案：正确

1754. 数据库系统中常见的三种数据模型有层次模型、网状模型和关系模型。( )

答案：正确

1755. 关系模式的三类完整性约束条件分别是实体完整性约束、参照完整性约束和域完整性约束。( )

答案：正确

1756. 随着 RFID 技术的不断发展，越来越多的应用对 RFID 系统的读写器也提出了更高的要求，未来的读写器也将朝着：多功能、小型化、便携式、嵌入式、模块化等方向发展。( )

答案：正确

1757. 根据电子标签工作时所需的能量来源，可以将电子标签分为：有源标签、无源标签两种。( )

答案：正确

1758. 物联网 (Internet of things) 被称为是信息技术的一次革命性创新，成为国内外 IT 业界和社会关注的焦点之一。它可以分为：标识、感知、处理、信息传送四个环节。( )

答案：正确

1759. 定位精度和重复定位精度，德国 VDI3441 标准的计算方法与 ISO 国际标准的计算方法不同，但计算出的数据种类相同。( )

答案：错误

1760. 流水线型生产工艺过程是不封闭的。( )

答案：错误

1761. 工业工程应用注重人的因素。( )

答案: 正确

1762. 工业 4.0 的三大主题是智能物流、智慧工厂和智能生产。( )

答案: 正确

1763. 在照明条件不好的情况下, 由于反复努力辨认, 会很快造成疲劳, 工作效率低、效果差。( )

答案: 正确

1764. 管理创新既是一种手段、方式, 也是最终目的。( )

答案: 错误

1765. 三相五柱式电压互感器有两个二次绕组, 一个接成星形, 一个接成开口三角形。( )

答案: 正确

1766. 要确保质量, 必须法制与德治并举。( )

答案: 正确

1767. 职业道德体现的是职业对社会所负的道德责任与义务。( )

答案: 正确

1768. 企业标准比国家标准层次低, 在标准要求上可稍低于国家标准。( )

答案: 错误

1769. 感知延伸层技术是保证物联网感知和获取物理世界信息的首要环节, 并将现有网络接入能力向物进行延伸。( )

答案: 正确

1770. 传感器是感知延伸层获取数据的一种设备。( )

答案: 正确

1771. 家庭网: 用户在基于个人环境的背景下使用的网络。( )

答案: 错误

1772. 物联网网络层技术主要用于实现物联网信息的双向传递和控制, 重点在于适应物物通信需求的无线接入网和核心网的网络改造和优化, 以及满足低功耗、低速率等物物通信特点的感知层通信和组网技术。( )

答案: 正确

1773. 物联网环境支撑平台: 根据用户所处的环境进行业务的适配和组合。( )

答案: 正确

1774. 物联网公共服务则是面向公众的普遍需求, 由跨行业的企业主体提供的综合性服务, 如智能家居等。( )

答案: 正确

1775. 现场总线与现场总线控制系统或现场总线系统/网络往往是做区分的。( )

答案: 错误

1776. 差分码可能是归零码。( )

答案: 错误

1777. 标准格式的 CAN 报文标识符(11 位)可达 2048 个。( )

答案: 错误

1778. CAN 总线数据帧的数据长度码 DLC 指明数据场的字节数目, 为 4 位, 允许的数据字节数目为 0, 1, …… , 14, 15。( )

答案: 错误

1779. 一旦冷却液变质后, 应立即将机床内冷却液收集并稀释后才能倒入下水道。( )

答案：错误

1780. 在 DeviceNet 现场总线中，组 3 报文 ID 值 7 有效，被使用。( )

答案：错误

1781. 对于企业信息化的发展阶段，不同的学者有不同的论述，建立了不同的模型。比较著名的模型有两个，一个是世界银行报告中提出的信息技术的扩散模型，另一个是诺兰模型。( )

答案：正确

1782. 战略目标集转化法虽然也首先强调目标，但它没有明显的目标导引过程。它通过识别企业“过程”引出了系统目标，企业目标到系统目标的转换是通过企业过程 / 数据类矩阵的分析得到的。( )

答案：错误

1783. 管理信息系统从概念上看由四大部件组成：信息源、信息处理器、信息用户和信息管理者。( )

答案：正确

1784. 管理信息系统能提供信息，具有支持企业或组织的运行、管理和记录功能。( )

答案：正确

1785. 根据诺兰模型，在信息管理阶段，信息系统面向企业整个管理层次，从底层的事务处理到高层的预测与决策都能提供信息支持。( )

答案：正确

1786. 划分时应同时遵循两点原则：沿对角线一个接一个地画小方块，即不能重叠，又不能漏掉任何一个数据和过程；小方块的划分不是任意的，必须把所有的“C”元素都包含在小方块内。( )

答案：错误

1787. CIO 是从企业的全局和整体需要出发，直接领导与主持全企业的信息资源管理工作的企业高层管理人员。CIO 产生于信息管理发展的竞争情报阶段。( )

答案：正确

1788. IP 地址中 A 类地址的第一个字节表示主机地址。( )

答案：错误

1789. 软件工程学具有理论意义，也有实际用途。( )

答案：正确

1790. 软件工程的方法只适用于大型软件的开发，对小型软件的开发没有帮助。( )

答案：错误

1791. 软件重用不是提高软件开发生产率和目标系统质量的重要途径。( )

答案：错误

1792. 判定覆盖一定包含条件覆盖，条件覆盖也一定包含判定覆盖。( )

答案：错误

1793. 根据 CAN 总线 2.0B 技术规范规定，在同一个 CAN 总线网络系统中，不允许标准帧与扩展帧同时使用。( )

答案：错误

1794. 工人的作业速度与其熟练程度、努力程度、工作环境和操作的一致性无关。( )

答案：错误

1795. 工作抽样法可以研究设备的开动情况，查找机器开动率低的原因，对设备管理进行改善。( )

答案：正确

1796. 数控工艺文件中数控加工工序卡片和数控刀具卡片最为重要。( )

答案：正确

1797. 交流采样装置的虚负荷检验是在其断开运行状态下使用的一种检验方法。( )

答案：正确

1798. 目视管理要把握三要点：透明化、状态视觉化和状态定量化。( )

答案：正确

1799. 变电站所用电流互感器和电压互感器的二次绕组应有永久性的、可靠的保护接地。( )

答案：正确

1800. 机器学习的学习方式是通过获得经验或历史数据不断改进提高做某项任务的表现。

答案：正确

1801. 传感器是一种以一定精度将被测量转换为与之有确定对应关系、易于精确处理和测量的某种物理量，一般为电信号的测量部件或装置。

答案：正确

1802. 齐次坐标变换矩阵中包含旋转信息和平移信息。

答案：正确

1803. 旋转变换并不总是绕主坐标轴进行的，一般情况下，任一个旋转变换都可以看成是绕空间中某轴线转动适当角度的变换。

答案：正确

1804. 一个坐标系可以通过参考坐标系相对某一坐标轴的基本旋转得到。规定相对于坐标轴旋转的逆时针方向，为旋转的正方向。

答案：正确

1805. 电动机上的绝对光轴编码器是用来检测运动加速度的。

答案：错误

1806. 由电阻应变片组成电桥可以构成测量重量的传感器。

答案：正确

1807. 借助于电磁波和声波可以构成接触型传感器。

答案：错误

1808. 传感器的精度是反映传感器输出信号与输入信号之间的线性程度。

答案：错误

1809. 传感器的精度是指传感器的测量输出值与实际被测量值之间的误差。

答案：正确

1810. 传感器的重复性是指在其输入信号按同一方式进行全量程连续多次测量时，相应测试结果的变化程度。

答案：正确

1811. 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

1812. 工具坐标系是相对世界坐标系变换而来的。

答案：错误

1813. 工具坐标系是相对机械法兰坐标系变换而来的。

答案：正确

1814. 基座坐标系是相对世界坐标系变换而来的。

答案：正确

1815. 机器人无需下载程序即可正常运行。

答案：错误

1816. 编程语言只有C语言一种。

答案：错误

1817. 算法就是为解决一个问题而采取的方法和步骤。

答案：正确

1818. 在时间和数值上都不连续的物理量为模拟量。

答案：错误

1819. 程序中必须使用二进制数。

答案：错误

1820. 用外部信号实现机器人的动作，需要配置I/O板和I/O信号。

答案：正确

1821. 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

1822. 为安全考虑，规定在低速运行时所能抓取的工件重量做为承载能力载荷。

答案：错误

1823. S7-200 SMART可编程序控制器没有以太网接口。（）

答案：错误

1824. S7-200 SMART系列可编程序控制器的地址是按十进制编制的（）。

答案：错误

1825. S7-200SMART控制的电动机顺序启动, 交流接触器线圈电路中需要使用触点硬件互锁。  
（）

答案：错误

1826. S7-200SMART控制的电动机正反转线路, 交流接触器线圈电路中需要使用触点硬件互锁（）  
。

答案：正确

1827. 对于图示的PLC梯形图, 指令表符合梯形图。（）

答案：正确

1828. 可编程序控制器具有抗干扰能力强是工业现场用计算机特有的产品。（）

答案：正确

1829. 可编程序控制器的输出端可直接驱动大容量电磁铁、电磁阀、电动机等大负载（）

答案：错误

1830. 可编程序控制器的输入端可与机械系统上的触点开关、接近开关、传感器等直接连接。  
（）

答案：正确

1831. 可编程序控制器一般由CPU、存储器、输入/输出接口、电源及编程器等五部分组成。（  
）

答案：正确

1832. 可编程序控制器的型号能反应出该机的基本特征。（）

答案：正确

1833. PLC采用了典型的计算机结构，主要是由CPU、RAM、ROM和专门设计的输入输出接口电路等组成。（）



答案：正确

1834. 在PLC的顺序控制程序中采用步进指令方式编程有方法简单、规律性强方法简单、修改程序方便优点。（）

答案：正确

1835. 复杂的电气控制程序设计，可以采用继电控制原理图来设计程序。（）

答案：错误

1836. 在PLC的顺序控制程序中采用步进指令方式编程, 有程序不能修改优点。（）

答案：错误

1837. 主要用于开关量信息的传递、变换及逻辑处理，称字元件（）

答案：错误

1838. 能流在梯形图中只能作单方向流动, 从左向右流动, 层次的改变只能先上后下。（）

答案：正确

1839. PLC机将输入信息采入内部，执行用户程序的逻辑功能，最后达到控制要求（）

答案：正确

1840. 通过编制控制程序，即将PLC内部的各种逻辑部件按照控制工艺进行组合以达到一定的逻辑功能。（）

答案：正确

1841. PLC机一个扫描周期的工作过程，是指读入输入状态到发出输出信号所用的时间。（）

答案：正确

1842. 连续扫描工作方式是PLC的一大特点，也可以说PLC是“串行”工作的，而继电器控制系统是“并行”工作的（）

答案：错误

1843. PLC机的继电器输出, 适应于要求高速通断、快速响应的工作场合。（）

答案：错误

1844. PLC机的双向晶闸管适应于要求高速通断、快速响应的交流负载工作场合。（）

答案：正确

1845. PLC梯形图中，串联块的并联连接指的是梯形图中由若干接点并联所构成的电路。（）

答案：错误

1846. PLC机的梯形图是由继电器接触控制线路演变来的（）

答案：正确

1847. 能直接编程的梯形图必须符合顺序执行，即从上到下，从左到右地执行。（）

答案：正确

1848. 串联接点较多的电路放在梯形图的上方，可节省指令表语言的条数。（）

答案：正确

1849. 并联接点较多的电路放在梯形图的上方，可节省指令表语言的条数（）

答案：错误

1850. 在逻辑关系比较复杂的梯形图中，常用到触点块连结指令（）

答案：错误

1851. 桥型电路需重排, 复杂电路要简化处理（）

答案：正确

1852. PLC步进指令中的每个状态器需具备：驱动有关负载、指定转移目标、指定转移条件三要素。（）

答案：正确

1853. PLC的输出线圈可以放在梯形图逻辑行的中间任意位置。 ( )

答案: 错误

1854. 交流接触器在灭弧装置损坏的情况下也可以使用。 ( )

答案: 错误

1855. 一般情况下, 速度继电器有两对常开触点和两对常闭触点, 当电动机带动其转子向某方向运行达到某一转速时, 有一对常开触点接通, 常闭触点断开, 所以速度继电器可以用于电机的制动控制。 ( )

答案: 正确

1856. 异或门电路当两个输入端一个为0, 另一个为1时, 输出为1。 ( )

答案: 正确

1857. PLC的输出继电器的线圈不能由程序驱动, 只能由外部信号驱动 ( )

答案: 错误

1858. 电磁式交流接触器的铁心端面上必须安装一个铜制的短路环。 ( )

答案: 正确

1859. PLC的软继电器编号可以根据需要任意编写。 ( )

答案: 错误

1860. 在绘制电气元件布置图时, 重量大的元件应放在下方, 发热量大的元件应放在上方。 ( )

答案: 正确

1861. 可控硅桥式移相触发电路, 触发信号为正弦波, 故导通点稳定。 ( )

答案: 错误

1862. 在设计PLC的梯形图时, 在每一逻辑行中, 并联触点多的支路应放在左边。 ( )

答案: 正确

1863. 射极耦合双稳态触发器电路输出信号的脉冲宽度仅由输入信号的幅度决定。 ( )

答案: 错误

1864. 三相可控整流电路的延迟角起点距相电压波形原点为 $30^\circ$ , 距对应线电压的原点为 $30^\circ$ 。 ( )

答案: 错误

1865. DTL、TTL、HTL门电路都属于单极型数字集成电路, CMOS门电路则属于双极型数字集成电路。 ( )

答案: 错误

1866. 产生电弧的条件是:在大气中断开电路、被断开电路的电流超过某一数值、断开后加在触点间隙两端电压超过某一数值(在12-20V之间) ( )

答案: 正确

1867. 控制柜成列安装时, 盘间接缝允许偏差为5毫米。 ( )

答案: 错误

1868. 电缆中间头处制作的金属外壳, 只是起接头处的机械保护作用。 ( )

答案: 正确

1869. 由于一个线圈中电流的变化, 在另一线圈中产生电磁感应的现象叫互感。 ( )

答案: 正确

1870. 电感三点式振荡器的优点是容易起振。 ( )

答案: 正确

1871. 在交接验收时, 有并联电阻的阀式避雷器不作工频放电试验。 ( )

答案：正确

1872. 三相对称电流分析计算可以归结为一相电路计算，其它两相可依次滞后 $120^\circ$ 。（）

答案：正确

1873. 电阻测量法是在电路不通电情况下通过测量电路中元件的电阻值，从而判断电路故障的方法。（）

答案：正确

1874. 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

1875. 关节型机器人主要由立柱、前臂和后臂组成。（）

答案：错误

1876. 到目前为止，机器人已发展到第四代。（）

答案：错误

1877. 机械手亦可称之为机器人。（）

答案：正确

1878. 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

1879. 关节空间是由全部关节参数构成的。（）

答案：正确

1880. 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

1881. 磁力吸盘能够吸住所有金属材料制成的工件。（）

答案：错误

1882. 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

1883. 所有的A、SC、II码字符都可以打印显示。（）

答案：错误

1884. 计算机病毒只能通过可执行文件进行传播（）

答案：错误

1885. 关闭机器人的操作流程为--停止机器人在当前位置、卸载程序、按下急停、关闭电源。

答案：错误

1886. 机器人手动运行时1和2两种模式，其中1模式下的运行速度为 $125\text{mm/s}$ ，2模式下的运行速度为1的二倍。

答案：正确

1887. 机器人默认坐标系是一个笛卡尔坐标系，固定位于机器人底部。它可以根据世界坐标系说明机器人的位置。

答案：正确

1888. 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。

答案：错误

1889. 在示教编程正确较点位时发现点位比较难观察到，这时可以让同事帮忙观察点位，自己操作示教器。

答案：错误

1890. 电柜中总线与电器元件的连接顺序为HPC—驱动器—IO盒。

答案：正确

1891. 机器人设置网络连接时需把示教器网址与软件正确应网址设置为相同。

答案：错误

1892. 机器人的自由度数等于关节数目。

答案：正确

1893. 结构型传感器与结构材料有关。

答案：错误

1894. 与超声传感器相比，红外测距的准确度更高。

答案：错误

1895. 超声测距是一种接触式的测量方式。

答案：错误

1896. 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

1897. 最大工作速度通常指机器人单关节速度。

答案：错误

1898. 精度是指实际到达的位置与理想位置的差距。

答案：正确

1899. 工业机器人末端操作器是手部。

答案：正确

1900. 自动化装置“木鸟”是诸葛亮发明的。

答案：错误

1901. 机械手亦可称之为机器人。

答案：正确

1902. 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

1903. 只要人不接触带电体，就不会造成触电事故。

答案：错误

1904. 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

1905. 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的空间路径。

答案：正确

1906. 结构型传感器的结构比起物性型传感器的结构相正确简单。

答案：错误

1907. 按钮开关也可作为一种低压开关，通过手动操作完成主电路的接通和分断。

答案：错误

1908. 电感式传感器只能检测与铁磁性物体间的距离。

答案：正确

1909. 电动机上的绝对正确光轴编码器是用来检测运动加速度的。

答案：错误

1910. 因为人体电阻为800  $\Omega$ ，所以36V工频电压能绝对正确保证人身安全。

答案：错误

1911. 在半闭环控制系统中，伺服电动机内装编码器的反馈信号只是速度反馈信号。

答案：错误

1912. 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

1913. 机器人的分辨率和精度之间不一定相关联。

答案：错误

1914. 机器人的自由度数大于关节数目。

答案：错误

1915. 和人长的很像的机器才能称为机器人。

答案：错误

1916. 在闭环系统中，因齿轮副的啮合间隙而造成的传动死区能使系统以6~10倍的间隙角产生低频振荡，采用消除装置，以提高传动精度和系统稳定性。

答案：错误

1917. 进行机械系统结构设计时，由于阻尼正确系统的精度和快速响应性均产生不利的影响，因此机械系统的阻尼比 $\xi$ 取值越小越好。

答案：错误

1918. 滚珠丝杠垂直传动时，必须在系统中附加自锁或制动装置。

答案：正确

1919. 采用偏心轴套调整法正确齿轮传动的侧隙进行调整，结构简单，且可以自动补偿侧隙。

答案：错误

1920. 采用虚拟样机代替物理样机正确产品进行创新设计测试和评估，延长了产品开发周期，增加了产品开发成本，但是可以改进产品设计质量，提高面向客户与市场需求能力。

答案：错误

1921. 机电一体化系统是以微电子技术为主体、以机械部分为核心，强调各种技术的协同和集成的综合性技术。

答案：错误

1922. 机电一体化系统的机械系统与一般的机械系统相比，应具有高精度、良好的稳定性、快速响应性的特性。

答案：正确

1923. 传感器的转换元件是指传感器中能直接感受或响应被测量的部分。

答案：错误

1924. 感应同步器是一种应用电磁感应原理制造的高精度检测元件，有直线和圆盘式两种，分别用作检测直线位移和转角。

答案：正确

1925. 选择传感器时，如果测量的目的是进行定性分析，则选用绝对正确量值精度高的传感器，而不宜选用重复精度高的传感器。

答案：错误

1926. 传感器在使用前、使用中或修理后，必须正确其主要技术指标标定或校准，以确保传感器的性能指标达到要求。

答案：正确

1927. 驱动部分在控制信息作用下提供动力，伺服驱动包括电动、气动、液压等各种类型的驱动装置。

答案：正确

1928. 气压式伺服驱动系统常用在定位精度较高的场合使用。

答案：错误

1929. 永磁型步进电动机即使其定子绕组断电也能保持一定转矩，故具有记忆能力，可用于定位驱动。

答案：正确

1930. 步进电动机的转动惯量越大，同频率下的起动转矩就越大。

答案：错误

1931. 直流伺服电动机的调速特性是电机转速与其输出转矩的关系。

答案：错误

1932. 数字式位移传感器有光栅、磁栅、感应同步器等，它们的共同特点是利用自身的物理特征，制成直线型和圆形结构的位移传感器，输出信号都是脉冲信号，每一个脉冲代表输入的位移当量，通过计数脉冲就可以统计位移的尺寸。

答案：正确

1933. 电液伺服系统的过载能力强，在强力驱动和高精度定位时性能好，适合于重载的高加速驱动。

答案：正确

1934. 通常，步进电机的最高连续工作频率远大于它的最高启动频率。

答案：正确

1935. 脉冲分配器的作用是使电动机绕组的通电顺序按一定规律变化。

答案：正确

1936. 机电一体化系统是以微电子技术为主体，以机械部分为核心，强调各种技术的协同和集成的综合性技术。

答案：错误

1937. 机械系统的刚度越大，固有频率越小。

答案：错误

1938. 计算机控制系统的采样周期越小，其控制精度就越高。

答案：错误

1939. 计算机控制系统设计完成后，首先需要正确整个系统进行系统调试，然后分别进行硬件和软件的调试。

答案：错误

1940. PLC完善的自诊断功能，能及时诊断出PLC系统的软件、硬件故障，并能保护故障现场，保证了PLC控制系统的工作安全性。

答案：正确

1941. PLC采用扫描工作方式，扫描周期的长短决定了PLC的工作速度。

答案：正确

1942. 螺纹相邻两牙在中径线上对应两点间的轴向距离，称为螺距。（）

答案：正确

1943. 事业成功的人往往具有较高的职业道德。

答案：正确

1944. 在市场经济条件下，克服利益导向是职业道德社会功能的表现。

答案：错误

1945. 企业文化对企业具有整合的功能。

答案：正确

1946. 企业文化对企业具有娱乐功能。

答案：错误

1947. 在职业活动中，应该我行我素、表情冷漠。

答案：错误

1948. 职业道德活动中做到表情冷漠、严肃待客是符合职业道德规范要求的。

答案：错误

1949. 市场经济条件下，根据服务对象来决定是否遵守承诺并不违反职业道德规范中关于诚实守信的要求。

答案：错误

1950. 在职业活动中一贯地诚实守信会损害企业的利益。

答案：错误

1951. 要做到办事公道，在任何情况下按“先来后到”的次序提供服务。

答案：错误

1952. 办事公道是指从业人员在进行职业活动时要做到助人为乐，有求必应。

答案：错误

1953. 勤劳节俭虽然有利于节省资源,但不能促进企业的发展。

答案：错误

1954. 市场经济时代,勤劳是需要的,而节俭则不宜提倡。

答案：错误

1955. 创新是引领发展的第一动力。

答案：正确

1956. 做创新型劳动者，是现代化建设的要求，是知识经济时代的呼唤。

答案：正确

1957. 职业纪律是企业的行为规范，职业纪律具有随意性的特点。

答案：错误

1958. 职业纪律是企业的行为规范，职业纪律具有明确的规定性的特点。

答案：正确

1959. 爱岗敬业作为职业道德的内在要求，指的是员工要热爱自己喜欢的工作岗位。

答案：错误

1960. 市场经济条件下，应该树立多转行多学知识多长本领的择业观念。

答案：错误

1961. 严格执行操作规程，严禁违章统一指挥和违章作业；对违章作业的指令有权婉拒并负有责任阻止他人违章作业。

答案：正确

1962. 岗位的质量要求，通常包括操作程序，工作内容，工艺规程及参数控制等。

答案：正确

1963. 独立性是职业合作的特征。

答案：错误

1964. 职业合作双方具有平等的地位，人们只有平等尊重、互相理解，才能使合作成功。

答案：正确

1965. 文明生产主要是指合理的生产，合理的施工，合理的供料，保证生产环境整洁有序。

答案：正确

1966. 进入生产现场，严格执行厂部着装标准，统一着装。

答案：正确

1967. 电路的作用是实现能量的传输和转换、信号的传递和处理。

答案：正确

1968. 开关在电路中起到控制电路通断的作用。

答案：正确

1969. 欧姆定律是指在同一电路中，通过某段导体的电流跟这段导体两端的电压成正比，跟这段导体的电阻成反比。

答案：正确

1970. 全电路欧姆定律指出：电路中的电流由电源电动势、内阻和负载电阻决定。

答案：正确

1971. 电动势是衡量电源将非电能转化为电能本领的物理量。

答案：正确

1972. 电位与参考点选择无关，电压与参考点选择有关。

答案：错误

1973. 有一条电阻线，在其两端加1V电压时，测得电阻值0.5欧姆，如果在其两端加10V电压时，其电阻值应为0.05欧姆。

答案：错误

1974. 两个电阻值相等的电阻，每个电阻的电阻值为R。现将其中一个电阻增大，另一个电阻减小，则并联后的总电阻将小于R。

答案：正确

1975. 电功率的大小等于电流所做的功与所用时间的比值。

答案：正确

1976. 电功率大的用电器，电功也一定大。

答案：错误

1977. 为了便于研究磁场，我们引入了磁感线的概念，磁感线是假想的分布在磁体周围的曲线，实际并不存在。

答案：正确

1978. 磁感线类似电场线，它总是从磁体的N极出发，到S极终止。

答案：错误

1979. 要减小电磁铁的磁力，可以增大电流。

答案：错误

1980. 导体在磁场中运动时，一定会产生感应电动势。

答案：错误

1981. 正弦交流电压变化的过程中，有效值也发生变化。

答案：错误

1982. 用交流电表测得交流电的数值是平均值。

答案：错误

1983. 三相交流电的相电压一定大于线电压。

答案：错误

1984. 三相对称负载做Y联接，若每相阻抗为 $10\ \Omega$ ，接在线电压为380V的三相交流电路中，则电路的线电流为38A。

答案：错误



1985. 三相负载星形连接时, 若负载对称则中线电流等于零。

答案: 正确

1986. 三相负载的连接方式有三种。

答案: 错误

1987. 电力变压器是指在电力系统中, 用于升压、降压, 以便实现电能经济、远距离传输, 供用户使用的变压器。

答案: 正确

1988. 变压器既可以变换电压、电流和阻抗, 又可以变换相位、频率和功率。

答案: 错误

1989. 交流接触器的静铁芯端部装有短路环, 它的作用是防止铁芯吸合时产生振动噪声, 保证吸持良好。

答案: 正确

1990. 字母“1”、“0”可以作为文字符号。

答案: 错误

1991. 在三相异步电动机控制线路中, 熔断器只能用作短路保护。

答案: 正确

1992. 熔断器在电动机控制线路中的作用是短路保护。

答案: 正确

1993. 图纸是表示信息的一种技术文件, 必须有一定的格式和共同遵守的规定。

答案: 正确

1994. 电气图中开关、触点的符号水平形式布置时, 应下开上闭。

答案: 正确

1995. 晶体二极管内部有一个具有单向导电性的PN结。

答案: 正确

1996. 二极管种类很多, 按材料来分, 有硅管和锗管两种。

答案: 正确

1997. 晶体二极管加一定的正向电压时导通, 加反向电压时截止, 这一导电特性称为二极管的单向导电性。

答案: 正确

1998. 晶体二极管击穿后立即烧毁。

答案: 错误

1999. 三极管的发射区和集电区是由同一类半导体材料(N型或P型)构成的, 所以集电极和发射极可以互换使用。

答案: 错误

2000. 三极管由两个PN结构成, 共用的一个电极称为三极管的基极(用字母 e 表示)。

答案: 错误