

导入编码	题干	题目类型	正确答案	答案选项A	答案选项B	答案选项C	答案选项D	答案选项E	答案选项F
1001	在5S管理“整理”阶段，以下描述不正确的是（ ）。	单选题	B	要定时循环进行整理	要根据购买时的价值，来决定是否废弃	要清理现场不需要的物品，腾出场地	要基于使用频率来决定现场物品的处置方法		
1002	设备的日常维护保养是由（ ）负责的。	单选题	D	机修工	电工	班组长	操作者		
1003	与环境污染相近的概念是（ ）。	单选题	C	公害	电磁辐射污染	生态破坏	电磁噪音污染		
1004	（ ）就是生产者对自己所生产的产品，按照图纸、工艺或技术标准自行进行检验。	单选题	C	互检	终检	自检	首检		
1005	根据我国《劳动法》的规定，休息日安排劳动者工作又不能安排补休的，用人单位应当按照以下哪项标准支付给劳动者工资报酬？（ ）	单选题	C	正常上班工资	不低于工资150%的工资	不低于工资200%的工资	不低于工资300%的工资		
1006	企业员工在生产经营活动中，不符合团结合作要求的是（ ）。	单选题	C	男女平等，友爱亲善	真诚相待，一视同仁	男女有序，尊卑有别	互相借鉴，取长补短		
1007	正确对待职业荣誉的要求包括（ ）。	单选题	D	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	以上全是		
1008	在机器人维修职业活动中，不符合待人热情要求的是（ ）。	单选题	A	严肃待客，表情冷漠	主动服务，细致周到	微笑大方，不厌其烦	亲切友好，宾至如归		

导入编码	题干	题目类型	正确答案	答案选项A	答案选项B	答案选项C	答案选项D	答案选项E	答案选项F
1009	服务质量特性中（ ）是指顾客在接受服务过程中满足精神需要的程度。顾客期望得到一个自由、亲切、尊重、友好和谅解的气氛。	单选题	A	文明性	舒适性	功能性	安全性		
1010	树立对职业道德的认识，培养职业道德情感是（ ）的内容。	单选题	B	职业道德修养	职业道德教育	职业道德准则	职业素质		
1011	职业纪律是企业的行为规范，职业纪律具有（ ）的特点。	单选题	A	明确的规定性	高度的强制性	普遍适用性	自愿性		
1012	职工对企业诚实守信应该做到的是（ ）。	单选题	C	忠诚所属企业，无论何种情况始终把企业利益放在第一位	完成本职工作即可，谋划企业发展由有见识的人来做	维护企业荣誉，树立质量意识和服务意识	扩大企业影响，多对外谈论企业之事		
1013	从业人员在职业交往活动中，符合“仪表端庄”具体要求的是（ ）。	单选题	C	发型突出个性	着装华贵	适当化妆或戴饰品	饰品俏丽		
1014	对待职业和岗位，（ ）并不是爱岗敬业所要求的。	单选题	D	树立职业理想	遵守企业的规章制度	一职定终身，绝对不改	干一行爱一行专一行		
1015	企业生产经营活动中，促进员工之间团结合作的措施是（ ）。	单选题	D	互惠互利，平均分配	只要合作，不要竞争	人心叵测，谨慎行事	加强交流，平等对话		
1016	确保人员安全的首要方法是（ ）。	单选题	C	领导重视	学习	培训	制定保障奖励制度		

导入编码	题干	题目类型	正确答案	答案选项A	答案选项B	答案选项C	答案选项D	答案选项E	答案选项F
1017	符合文明生产要制定保障奖励制度求的做法是（ ）。	单选题	D	冒险带电作业	工具使用后随意摆放	为了提高生产效率，增加工具损坏率	下班前搞好工作现场的环境卫生		
1018	在机器人运行维护活动中，工作认真负责是（ ）。	单选题	A	衡量员工职业道德水平的一个重要方面	提高生产效率的障碍	一种思想保守的观念	胆小怕事的做法		
1019	能正确阐述职业道德与人生事业关系的是（ ）。	单选题	C	有职业道德的人一定能够获得事业的成功	没有职业道德的人任何时刻都不会获得成功	事业成功的人往往具有较高的职业道德	缺乏职业道德的人往往更容易获得成功		
1020	养成爱护企业设备的习惯，（ ）。	单选题	D	在企业经营困难时，是很有必要的	对提高生产效率是有害的	对于效益好的企业，是没有必要的	是体现职业道德和职业素质的一个重要方面		
1021	以下论述错误的是（ ）。	单选题	C	质量是文明与进步的重要标志	注重质量才能赢得信誉	企业的信誉主要来自公关	确保质量才能求得生存与发展		
1022	《安全生产法》规定，生产经营单位必须为从业人员提供符合国家标准或者行业标准的（ ），并监督、教育从业人员照章执行。	单选题	B	劳动工具	劳动防护用品	住宿饮食	福利待遇		
1023	在工作中，关于创新的正确论述是（ ）。	单选题	C	企业经不起折腾，大胆的闯早晚会出现问题	不能墨守成规，但不可标新立异	创新是企业发展的动力	创新需要灵感，但不需要情感		
1024	职业具有不断发展和（ ）的特征，如“有教无类”从古至今始终是教师的职业道德。	单选题	B	不断创新	时代延续	时代更迭	不断变革		

导入编码	题干	题目类型	正确答案	答案选项A	答案选项B	答案选项C	答案选项D	答案选项E	答案选项F
1025	职业道德的社会作用，有助于提高全社会的（ ）。	单选题	D	信任度	凝聚力	从业水平	道德水平		
1026	下列不属于社会主义职业道德的基本内容的是（ ）。	单选题	B	爱岗敬业	团结协作	办事公道	服务群众		
1027	作为一名工业机器人从业人员，必须遵守国家的（ ）和从业单位的规章制度。	单选题	A	法律法规	相应制度	职业规范	相应条例		
1028	下列选项中属于职业道德作用的是（ ）。	单选题	A	增强企业的凝聚力	增强企业的离心力	决定企业的经济效益	增强企业员工的独立性		
1029	下列关于勤劳节俭的论述中，正确的选项是（ ）。	单选题	B	勤劳一定能使人致富	勤劳节俭有利于企业持续发展	新时代需要巧干，不需要勤劳	新时代需要创造，不需要节俭		
1030	关于能力与知识、技能之间的关系，以下哪种说法正确（ ）。	单选题	B	能力等同于知识和技能	能力是个人稳定的心理特征，知识是人类社会历史经验的总结，技能是通过实践巩固下来的动作系统，三者既有区别，也有联系	能力是外显的，知识和技能是内隐的	能力可以在较短的时间内提高，知识和技能需要长时间的锻炼		
1031	局部剖视图选用的是（ ）剖切面。	单选题	A	单一	几个平行的	几个相交的	其它		

导入编码	题干	题目类型	正确答案	答案选项A	答案选项B	答案选项C	答案选项D	答案选项E	答案选项F
1032	曲柄滑块机构有死点存在时，其主动件是（ ）。	单选题	B	曲柄	滑块	连杆	导杠		
1033	下列（ ）是构件概念的正确表述。	单选题	D	构件是机器零件组合而成的	构件是机器的装配单元	构件是机器的制造单元	构件是机器的运动单元		
1034	在图样上标注形位公差，当公差值前面加 $\phi$ 时，则被测要素的公差带形状应为（ ）。	单选题	D	两同轴圆柱	两平行平面	两同心圆	圆形、圆柱形		
1035	机床上有些零件由于结构细长，受力后就易产生（ ）。	单选题	B	破损	变形	磨损	变化		
1036	设计给定的尺寸称为（ ）。	单选题	A	基本尺寸	极限尺寸	作用尺寸	实际尺寸		
1037	内六角扳手的公称尺寸S指的是（ ）。	单选题	C	六棱柱边长	长脚长度	对边距离	短脚长度		
1038	夹具的装配程序主要是根据夹具的（ ）而定。	单选题	B	形状	结构	类型	大小		
1039	下列四种螺纹中，自锁性能最好的是（ ）。	单选题	C	梯形螺纹	粗牙普通螺纹	细牙普通螺纹	锯齿形螺纹		
1040	带传动中，张紧轮的安装位置应在（ ）。	单选题	B	松边内侧靠近小带轮处	松边内侧靠近大带轮处	紧边内侧靠近大带轮处	紧边外侧靠近小带轮处		
1041	下列传动中，具有过载保护功能的是（ ）。	单选题	C	齿轮传动	链传动	带传动	螺旋传动		

导入编码	题干	题目类型	正确答案	答案选项A	答案选项B	答案选项C	答案选项D	答案选项E	答案选项F
1042	齿轮传动时，由于接触表面裂纹扩展，使表层上小金属块脱落，形成麻点和班坑，这种现象称为（ ）。	单选题	B	齿面胶合	齿面点蚀	齿面磨损	齿面塑性变形		
1043	内部形状比较复杂，外形比较简单或已在其它视图上表达清楚的零件适用于用（ ）。	单选题	A	全剖视图	半剖视图	局部剖视图	仰视图		
1044	圆锥销孔所标注的尺寸是所配合的圆锥销的（ ）。	单选题	A	公称直径	小端直径	大端直径	代号		
1045	水平面与侧平面相交，其交线是一条（ ）。	单选题	B	侧垂线	正垂线	铅垂线	任意直线		
1046	由于测量器具零位不准而出现的误差属于（ ）。	单选题	B	随机误差	系统误差	粗大误差	偶然误差		
1047	一般使用的千分尺的测量精度为（ ）。	单选题	D	0.05	0.03	0.02	0.01		
1048	为了提高测量精度，应选用（ ）。	单选题	B	绝对测量	相对测量	直接测量	间接测量		
1049	半剖视图以（ ）为对称中心线。	单选题	D	双点画线	虚线	细实线	细点画线		
1050	在计算机领域中，英文单词“Byte”的含义是（ ）。	单选题	C	字	字长	字节	二进制位		
1051	电气原理图中所有电器元件都应采用国家标准中统一规定的图形符号和（ ）表示。	单选题	C	数字符号	电气符号	文字符号	外形符号		

导入编码	题干	题目类型	正确答案	答案选项A	答案选项B	答案选项C	答案选项D	答案选项E	答案选项F
1052	电气控制线路原理图中，触头的位置是处于（ ）。	单选题	B	通电状态	未通电状态	根据情况确定状态	不确定		
1053	PLC输入接口的光耦合器一般由发光二极管和（ ）组成。	单选题	D	普通三极管	晶闸管	继电器	光敏晶体管		
1054	行程阀一般用作程序控制元件中的（ ）。	单选题	C	输出元件	输入元件	检测机构	以上都不对		
1055	变频调速系统在基速以下一般采用（ ）的控制方式。	单选题	A	恒磁通调速	恒功率调速	变阻调速	调压调速		
1056	PLC的（ ）功能取代了传统的继电器控制。	单选题	A	逻辑量控制	模拟量控制	数据处理	运动控制		
1057	要准确测量电压，要求（ ）。	单选题	B	电压表的量程等于或大于被测电压的最大值	电压表的量程大于被测电压的最大值	电压表的量程等于被测电压的最大值	电压表的量程小于被测电压的最大值		
1058	将直流电动机电枢的动能变成电能消耗在电阻上，称为（ ）。	单选题	C	反接制动	回馈制动	能耗制动	机械制动		
1059	快速排气阀一般安装在（ ）位置。	单选题	A	换向阀和气缸之间	空气压缩机和换向阀之间	节流阀和换向阀之间	气源与换向阀之间		
1060	气源装置的核心元件是（ ）。	单选题	B	气马达	空气压缩机	气缸	油水分离器		
1061	气源装置的分类有（ ）。	单选题	A	容积型、速度型	压力型	流量型	储量型		

导入编码	题干	题目类型	正确答案	答案选项A	答案选项B	答案选项C	答案选项D	答案选项E	答案选项F
1062	连接系统气动辅助元件干燥器采用的干燥方式有哪种（ ）。	单选题	A	吸附法和冷却法	吸收法	除湿法	干燥法		
1063	下列属于数控机床工装夹具的是（ ）。	单选题	D	专用夹具	可调夹具	通用夹具	以上都是		
1064	溢流阀作安全阀使用时，系统正常工作时其阀芯处于（ ）状态。	单选题	B	全开	全关	半开半关	不一定		
1065	气缸是将压缩空气的压力能转换成机械能的装置，它属于（ ）元件。	单选题	D	动力	辅助	控制	执行		
1066	气动回路的最大耗气量一般与气缸行程、气缸直径、气缸往复动作的频度、气缸的（ ）等因素有关。	单选题	B	重量	数量	质量	宽度		
1067	夹具的装调包括夹具各组件、元件相对具体装调和夹具相对机床的装调两个方面，其装调精度程度决定夹具最终（ ）的大小。	单选题	C	夹具加工精度	工件加工精度	夹具安装误差	工件安装误差		
1068	（ ）反映了在不含电源的一段电路中，电流与这段电路两端的电压及电阻的关系。	单选题	C	欧姆定律	楞次定律	部分电路欧姆定律	全欧姆定律		
1069	按钮联锁正反转控制线路的优点是操作方便，缺点是容易产生电源两相短路事故。在实际工作中，经常采用按钮，接触器双重联锁（ ）控制线路。	单选题	D	点动	自锁	顺序启动	正反转		
1070	电动机是使用最普遍的电气设备之一，一般70%-95%额定负载下运行时（ ）。	单选题	C	效率最低	功率因数小	效率最高，功率因数小	效率最低，功率因数小		
1071	电源相序可用相序表或（ ）来测量。	单选题	A	示波器	图形仪	万用表	兆欧表		

导入编码	题干	题目类型	正确答案	答案选项A	答案选项B	答案选项C	答案选项D	答案选项E	答案选项F
1072	光栅尺是（ ）。	单选题	A	一种极为准确的直接测量位移的工具	一种数控系统的功能模块	一种能够间接检测直线位移或角位移的伺服系统反馈元件	一种能够间接检测直线位移的伺服系统反馈元件		
1073	若被测电流超过测量机构的允许值，就需要在表头上（ ）一个称为分流器的低值电阻。	单选题	D	正接	反接	串联	并联		
1074	伺服电机是将电脉冲信号转换成（ ）的变换驱动部件。	单选题	A	角位移	直线位移	模拟信号	数字信号		
1075	电气原理图中所有电器元件都应采用国家标准中统一规定的图形符号和（ ）表示。	单选题	C	外形符号	电气符号	文字符号	数字符号		
1076	通过开关或继电器触点的接通和断开来控制执行装置的启动或停止，从而对系统依次进行控制的方式称为（ ）。	单选题	A	顺序控制	反序控制	反馈控制	点动控制		
1077	机器人示教运行时，操作人员应将手放在（ ）处进行轨迹模拟运行。	单选题	D	启动按钮	停止按钮	切换开关	急停按钮		
1078	（ ）控制系统适用于精度要求不高的控制系统。	单选题	D	闭环	半闭环	双闭环	开环		
1079	控制梯形图中双线圈检查是当指令线圈（ ）使用时，会发生同一线圈接通和断开的矛盾。	单选题	D	两次	三次	四次	两次或两次以上		
1080	机器人控制系统的可靠性主要取决于（ ）。	单选题	A	控制器及控制算法	伺服系统	位置反馈装置	变频器		
1081	电动机上绝对光轴编码器是用来检测（ ）的。	单选题	B	运动速度	运动加速度	运动时间	运动距离		

导入编码	题干	题目类型	正确答案	答案选项A	答案选项B	答案选项C	答案选项D	答案选项E	答案选项F
1082	在开关电源中光耦既有隔离作用，也有（ ）功能。	单选题	D	转换	延时	放大	抗干扰		
1083	触摸屏通过（ ）方式与 PLC 交流信息。	单选题	A	通信	继电器连接	I/O 信号控制	以上都可以		
1084	在机器人激光切割应用中，需要在机器人末端装载（ ）工具。	单选题	B	金属切割刀	光纤激光切割头	多头吸盘	焊枪		
1085	变频器与电动机之间一般（ ）接入接触器。	单选题	B	允许	不允许	需要	不需要		
1086	步进电机通电后不转，但出现尖叫声，可能是以下（ ）原因。	单选题	B	电脉冲频率太高引起电机堵转	电脉冲频率变化太频繁	电脉冲的升速曲线不理想引起电机堵转	以上情况都有可能		
1087	工业机器人气动末端执行器气缸出现爬行现象的原因可能是（ ）。	单选题	C	供气量过大	机器人运动轴故障	供气量不足	气压太高		
1088	梯形图按（ ）的顺序排列。	单选题	A	自上而下，自左至右	自下而上，自右至左	自上而下，自右至左	自下而上，自左至右		
1089	工业工程起源于（ ），在国际上有近百年的历史。	单选题	C	德国	日本	美国	英国		
1090	绿色设计与传统设计的不同之处在于考虑了（ ）。	单选题	A	产品的可回收性	产品的功能	获取企业自身最大经济利益	产品的质量和成本		
1091	（ ）主要涉及智能化生产系统及过程以及网络化分布式生产设施的实现。	单选题	B	智能生产	智慧工厂	智能物流	智慧物流		

导入编码	题干	题目类型	正确答案	答案选项A	答案选项B	答案选项C	答案选项D	答案选项E	答案选项F
1092	两化融智能生产合是指工业化和（）的高层次深度融合。	单选题	C	现代化	农业化	信息化	科学技术		
1093	精益生产思想起源于（）。	单选题	D	英国	美国	德国	日本		
1094	下列哪种说法不符合绿色制造的思想（）。	单选题	A	为企业创造利润	坚持可持续发展	资源利用率高 能源消耗低	对生态环境无害		
1095	排放污染物的（）单位，必须依照国务院环境保护行政主管部门的规定申报登记。	单选题	C	企业	事业	企业或事业	所有		
1096	职业道德是指（）。	单选题	A	人们在履行本职工作中所应遵守的行为规范和准则	人们在履行本职工作中所确立的奋斗目标	人们在履行本职工作中所确立的价值观	人们在履行本职工作中所遵守的规章制度		
1097	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。	单选题	B	增强强制性	增强自律性	加强舆论监督	完善企业制度		
1098	遵守法律法规不要求（）。	单选题	C	遵守安全操作规程	遵守操作程序	延长劳动时间	遵守劳动纪律		
1099	关于创新的论述，正确的是（）。	单选题	D	创新不需要引进外国的新技术	创新就是独立自主	创新就是出新花样	创新是企业进步的灵魂		
1100	我国规定的常用安全电压是（）。	单选题	B	42V	36V	24V	12V		
1101	全面企业管理指对（）进行全方位管理。	单选题	C	部门	员工	企业	设备		

导入编码	题干	题目类型	正确答案	答案选项A	答案选项B	答案选项C	答案选项D	答案选项E	答案选项F
1102	在目视管理的基本要求中，（）是指各种视显示信号要清晰、位置适宜。	单选题	A	醒目	简明	实用	严格		
1103	职业道德不体现（）。	单选题	A	从业者的工资收入	从业者对所从事职业的态度	从业者的价值观	从业者的道德观		
1104	对直流电动机电刷进行定期检查时，要在电动机（）的情况下进行。	单选题	C	拆下	刚停转	完全冷却	运转		
1105	国家标准的代号为（）。	单选题	D	JB	QB	TB	GB		
1106	生产人员在质量管理方面须做好“三按和一控”工作，一控是指自控正确率应达（）。	单选题	A	100%	95%	99%	90%		
1107	5S管理内容包含整理、（）、清扫、清洁和素养。	单选题	B	整洁	整顿	安全	节约		
1108	不爱护工、卡、量具的做法是（）。	单选题	A	工、卡、量具放在工作台上	按规定维护工、卡、量具	正确使用工、卡、量具	工、卡、量具要放在指定地点		
1109	发生电火灾时，应选用（）灭火。	单选题	A	砂	水	普通灭火器	冷却液		
1110	构成CPU的主要部件是（）。	单选题	D	内存和控制器	内存、控制器和运算器	高速缓存和运算器	控制器和运算器		
1111	中间继电器的电气符号是（）。	单选题	C	KM	SB	KA	KT		

导入编码	题干	题目类型	正确答案	答案选项A	答案选项B	答案选项C	答案选项D	答案选项E	答案选项F
1112	调速阀由（ ）与节流阀串联组成。	单选题	D	差压式溢流阀	减压阀	溢流阀	定差减压阀		
1113	自动空气开关的电气符号是（ ）。	单选题	D	FU	SB	FR	QF		
1114	安全文化的核心是树立（ ）的价值观念，真正做到“安全第一，预防为主”。	单选题	D	以管理为主	以经济效益为主	以产品质量为主	以人为本		
1115	下列（ ）不是正弦交流电的三要素。	单选题	B	幅值	频率	角频率	初相		
1116	下列电器中不能实现短路保护的是（ ）。	单选题	D	空气开关	熔断器	过电流继电器	热继电器		
1117	熔断器作为短路保护的电器，它是（ ）于被保护电路中的。	单选题	D	串接或并接都不行	并接	串接或并接都可以	串接		
1118	并联电路中，电流的分配与电阻成（ ）。	单选题	D	平方	正比	1:1	反比		
1119	在气压传动中，通常把蓄能器称为（ ）。	单选题	B	气阻	气容	气缸	气筒		
1120	磁性无杆气缸，适用于（ ）。	单选题	A	长行程、轻载	短行程、重载	长行程、重载	短行程、轻载		
1121	属于传感器静态特性的指标的是（ ）。	单选题	B	固有频率	重复性	临界频率	阻尼比		

导入编码	题干	题目类型	正确答案	答案选项A	答案选项B	答案选项C	答案选项D	答案选项E	答案选项F
1122	接近开关属于（ ）。	单选题	D	继电器的一种	有触点开关	机械开关	无触点开关		
1123	分析电气原理图的基本原则是（ ）。	单选题	C	先分析辅助电路、后分析主电路	先分析交流通路	先分析主电路、后分析辅助电路	先分析直流通路		
1124	下列对PLC软继电器的描述，正确的是（ ）。	单选题	B	只有2对常开和常闭触点供编程时使用	有无数对常开和常闭触点供编程时使用	不同型号的PLC的情况可能不一样	以上说法都不正确		
1125	两只额定电压相同的电阻，串联接在电路中，则阻值较大的电阻（ ）。	单选题	B	会失去作用	发热量较大	没有明显差别	发热量较小		
1126	电容器在直流稳态电路中相当于（ ）。	单选题	A	开路	短路	低通滤波器	高通滤波器		
1127	三相交流电源是由三个频率相同，最大值相等，相位彼此相差（ ）度的正弦交流电动势组成。	单选题	D	60度	90度	180度	120度		
1128	对称三相负载做三角形联结时，其线电流是相电流（ ）倍。	单选题	A	1.732	3.0	2.0	1.0		
1129	在控制电路中，如果两个常开触点串联，则它们是（ ）。	单选题	B	或逻辑关系	与逻辑关系	与非逻辑关系	非逻辑关系		
1130	当输入信号随时间变化时，输出信号与输入信号的关系称为传感器的（ ）。	单选题	A	动态特性	静态特性	重复性	稳定性		
1131	下列器件中没有使用温度传感器的是（ ）。	单选题	C	空调	电冰箱	电子秤	电饭煲		

导入编码	题干	题目类型	正确答案	答案选项A	答案选项B	答案选项C	答案选项D	答案选项E	答案选项F
1132	下述对PLC存储器描述错误的是（ ）。	单选题	B	存放用户程序	存放输入信号	存放系统程序	存放数据		
1133	黄绿相间的双色线，按电气规范只能用作（ ）。	单选题	D	零线	火线	网络线	接地线		
1134	同一电器的各个部件在图中可以不画在一起的图是（ ）。	单选题	B	电器布置图	电气原理图	电气系统图	电气安装接线图		
1135	线圈输出的指令是（ ）。	单选题	C	SET	RST	OUT	MCR		
1136	在文字符号标志的电阻法中，4K5的阻值是（ ）。	单选题	C	450KΩ	45KΩ	4.5KΩ	4 x105KΩ		
1137	电路中若用导线将负载短路，则电路的状态为（ ）。	单选题	C	不变	等于零	为很大的短路电流	略有减少		
1138	电器设备铭牌上所标出的电压、电流值都是指（ ）。	单选题	B	最大值	有效值	瞬时值	平均值		
1139	稳压管的动态电阻（ ）稳压性能越好。	单选题	B	越大	越小	较合适	不一定		
1140	动断点串联的指令是（ ）。	单选题	B	AND	ANI	LDI	OR		
1141	交流接触器的作用是（ ）。	单选题	A	频繁通断主回路	频繁通断控制回路	保护主回路	保护控制回路		

导入编码	题干	题目类型	正确答案	答案选项A	答案选项B	答案选项C	答案选项D	答案选项E	答案选项F
1142	一张完整的装配图应包括一组视图、（ ）、技术要求、明细栏等内容。	单选题	A	必要的尺寸	左视图	主视图	部件用途		
1143	FX 系列计数器元件代号是（ ）。	单选题	D	M	T	S	C		
1144	PLC是在（ ）控制系统基础上发展起来的。	单选题	A	继电控制系统	单片机	工业电脑	机器人		
1145	工业中控制电压一般是（ ）。	单选题	B	交流	直流	混合式	交变电压		
1146	十六进制的F,转变为十进制是（ ）。	单选题	C	31	32	15	29		
1147	一般公认的PLC发明时间为（ ）年。	单选题	C	1945	1968	1969	1970		
1148	FX系列PLC中LDP，是（ ）指令。	单选题	B	下降沿	上升沿	输入有效	输出有效		
1149	PLC程序中,手动程序和自动程序需要（ ）。	单选题	B	自锁	互锁	保持	联动		
1150	触摸屏的尺寸是5.7寸,指的是（ ）。	单选题	C	长度	宽度	对角线	厚度		
1151	组合电路是由（ ）组成的。	单选题	B	存储电路	门电路	逻辑电路	数字电路		

导入编码	题干	题目类型	正确答案	答案选项A	答案选项B	答案选项C	答案选项D	答案选项E	答案选项F
1152	电气设备的保护接地是将电气设备在正常情况下不带电的金属部分用良好的导体与（ ）作电气连接。	单选题	B	工作零线	接地体	大地	保护零线		
1153	可编程控制器的点数是指（ ）。	单选题	C	输出点数	全部点数	输出与输入总点数	输入点数		
1154	一般可编程控制器有（ ）种输出方式。	单选题	B	2	3	4	5		
1155	传感器能否准确完成预定的测量任务主要取决于（ ）。	单选题	B	被测量是否恒定	传感器本身的特性	被测量的变化速度 被测量的特性	被测量的特性		
1156	电容式传感器实质是一个（ ）。	单选题	B	电器	可变电容	电感	可变电感		
1157	影响一台计算机性能的关键部件是（ ）。	单选题	C	显示器	硬盘	CPU	光驱		
1158	气动系统中的气动执行元件通常所需的空气压力为（ ）。	单选题	B	0.2~0.4Mpa	0.5~0.7Mpa	2~4Mpa	0.05~0.08Mpa		
1159	金属导体的电阻值随着温度的升高而（ ）。	单选题	A	增大	减小	恒定	变弱		
1160	重复接地的电阻应不大于（ ）Ω。	单选题	B	0.5	10	4	30		
1161	能观察电量的变化规律的仪器是（ ）。	单选题	C	万用表	电度表	示波器	功率表		

导入编码	题干	题目类型	正确答案	答案选项A	答案选项B	答案选项C	答案选项D	答案选项E	答案选项F
1162	可以用串并联规则进行化简的直流电路叫（ ）。	单选题	D	复杂电路	串联电路	并联电路	简单电路		
1163	多地点控制线路中，起动按钮应（ ）连接。	单选题	A	并联	串联	混联	任意		
1164	$Z=A \cdot B$ 是（ ）逻辑关系。	单选题	A	与	与非	或非	与或非		
1165	所有条件都具备，才有肯定的结论，这是（ ）逻辑。	单选题	C	与非	或非	与	非		
1166	PLC输出端子上的输出状态由（ ）中的状态决定	单选题	D	输入映像寄存器	元件映像寄存器	输出寄存器	输出锁存器		
1167	若将计算机比喻成人的大脑，那么传感器则可以比喻为（ ）。	单选题	A	感觉器官	眼睛	手	皮肤		
1168	霍尔传感器是一种（ ）传感器。	单选题	D	电阻式	电容式	静电式	磁式		
1169	PLC 连接线应根据（ ），采用分层敷设，提高可靠性。	单选题	C	电压等级与信号类型	电流等级与信号类型	电压等级与信号强弱	电流等级与信号强弱		
1170	PLC 输出端口带直流感性负载时，通常采用（ ）、压敏电阻、阻容回路等保护措施，防止负载在通断瞬间产生的浪涌电压对电子器件造成损坏。	单选题	D	过载保护器	保护熔断器	电流限制器	反向二极管		
1171	通常 PLC 使用的编程语言为语句表、梯形图、（ ）三种语言。	单选题	B	汇编语言	功能图	BASIC	C语言		

导入编码	题干	题目类型	正确答案	答案选项A	答案选项B	答案选项C	答案选项D	答案选项E	答案选项F
1172	带传动中，张紧轮的安装位置应在（ ）。	单选题	B	松边内侧靠近小带轮处	松边内侧靠近大带轮处	紧边内侧靠近大带轮处	紧边外侧靠近小带轮处		
1173	晶体三极管发射结偏置、集电结正偏时，晶体三极管处于（ ）工作状态。	单选题	C	放大	截止	饱和	开路		
1174	基尔霍夫第二定律可以列出（ ）。	单选题	C	电压方程	电位方程	独立回路电压方程	回路电位方程		
1175	晶体三极管发射结反偏置、集电结处反偏，则三极管的工作状态为（ ）。	单选题	B	放大	截止	饱和	开路		
1176	交流电的角频率 $\omega$ 等于（ ）。	单选题	A	$2\pi f$	$\pi f$	$2\pi$	$2\pi ft$		
1177	放大电路设置静态工作点的目的是（ ）。	单选题	B	获得合适的输入电阻和输出电阻	避免非线性失真	输出信号电压大、电流小	提高放大能力		
1178	在运算电路中,集成运放工作在（ ）。	单选题	C	饱和区	开关状态	放大区	截止区		
1179	下一组数中，最大数为（ ）。	单选题	C	(39) 10	(101101) 2	(2E) 16	(46) 8		
1180	具有记忆功能的电路是（ ）。	单选题	D	与非门	异或门	加法器	触发器		
1181	在电力电子装置中，电力晶体管一般工作在（ ）状态。	单选题	D	放大	截止	饱和	开关		

导入编码	题干	题目类型	正确答案	答案选项A	答案选项B	答案选项C	答案选项D	答案选项E	答案选项F
1182	绝缘栅双极型晶体管IGBT属于（ ）控制元件。	单选题	A	电压	电流	电阻	功率		
1183	逆变器根据对无功功率处理方法不同，分为（ ）。	单选题	C	电压型和电阻型	电流型和功率型	电压型和电流型	电压型和功率型		
1184	变压器的空载损耗是（ ）。	单选题	B	随负荷增大而增大	固定不变的	随电压增大而增大	随温度上升而上升		
1185	避雷针接地装置一般都是用角钢、扁钢、钢管埋入地中，其接地电阻一般不能超过（ ）。	单选题	A	10Ω	5Ω	20Ω	15Ω		
1186	直流电机应用广泛，限制其发展的原因是（ ）。	单选题	A	换向问题	绕组问题	铁芯问题	生产工艺问题		
1187	为了使三相异步电动机的起动转矩增大，可采用的方法是（ ）。	单选题	D	增大等于相电压	增大等于相电阻	增大漏电抗	适当的增大转子回路电阻值		
1188	交流伺服电动机的转子通常做成（ ）式。	单选题	D	罩极	线绕	凸极	鼠笼		
1189	工作台停止时应有制动，防止（ ）。	单选题	C	振荡	过冲	爬行	以上都对		
1190	变频调速中的变频器一般由（ ）组成。	单选题	A	整流器、滤波器、逆变器	放大器、滤波器、逆变器	整流器、滤波器	逆变器		
1191	目前小容量的变频器其电力开关元件多采用（ ）。	单选题	D	晶闸管	可关断晶闸管	晶体管	功率晶体管		

导入编码	题干	题目类型	正确答案	答案选项A	答案选项B	答案选项C	答案选项D	答案选项E	答案选项F
1192	PLC逻辑部分的主要作用是（ ）。	单选题	B	收集并保存被控对象实际运行的数据和信息	处理输入部分所取得的信息，并按照被控对象实际的动作要求作出反映	提供正在被控制的设备需要实时操作处理的信息	保存被控对象实际运行的数据和信息		
1193	可编程控制器的输出方式为继电器，这可适用于控制（ ）。	单选题	C	容性负载	交流负载	交直流负载	直流负载		
1194	在直流调速系统中，对静差率s和调速范围d的关系描述正确的是（ ）。	单选题	D	静差率与调速范围没有关系	静差率越大，调速范围越小	静差率越小，调速范围越大	静差率越小，调速范围越小		
1195	步进电机的步距角是步进电机的主要指标之一，一般说（ ）。	单选题	A	步距角越小，系统的分辨率越高	步距角越小，系统的分辨率越低	步距角越小，电动机工作频率越低	步距角与电动机工作频率无关		
1196	三菱PLC程序中的辅助继电器M与（ ）进制共同组成编号。	单选题	B	16	10	8	2		
1197	触摸屏通过（ ）方式与PLC交流信息。	单选题	C	I/O信号控制	无线发射	通信	电气连接		
1198	下面属于半双工通信的是（ ）。	单选题	B	打电话	对讲机	收音机	电视机		
1199	在使用PLC控制交通灯时，将相对方向的同色灯并联起来，是为了（ ）。	单选题	D	简化电路	节约电线	减少工作量	节省PLC输出口		

导入编码	题干	题目类型	正确答案	答案选项A	答案选项B	答案选项C	答案选项D	答案选项E	答案选项F
1200	机器人的运动范围是指机器人（ ）。	单选题	C	某个关节在正常工作情况下系统设定的最大旋转角度	在立体空间中所能达到的半径	每个关节在正常工作情况下系统设定的最大旋转角度	运动的最大直线距离		
1201	（ ）是机器人家族中的重要一员，也是目前技术发展最成熟、应用最多的一类机器人。	单选题	A	工业机器人	服务机器人	智能机器人	军用机器人		
1202	世界上第一台工业机器人是（ ），他是美国发明家英格伯格与德沃尔于1959年制造出来的。	单选题	B	MOTOMAN	Umimate	PUMA	KUKA		
1203	世界上第一台工业机器人是美国发明家英格伯格与德沃尔于（ ）年制造出来的。	单选题	C	1958	1960	1959	1969		
1204	按机器人的技术等级划分，第一代工业机器人是（ ）。	单选题	A	示教再现机器人	感知机器人	智能机器人	关节机器人		
1205	按机器人的技术等级划分，第二代工业机器人是（ ）。	单选题	B	示教再现机器人	感知机器人	智能机器人	关节机器人		
1206	按机器人的技术等级划分，第三代工业机器人是（ ）。	单选题	C	示教再现机器人	感知机器人	智能机器人	关节机器人		
1207	示教再现控制为一种在线编程方式，它最大的问题是（ ）。	单选题	B	操作人员劳动强度大	占用生产时间	操作人员安全问题	容易产生废品		

导入编码	题干	题目类型	正确答案	答案选项A	答案选项B	答案选项C	答案选项D	答案选项E	答案选项F
1208	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（）。	单选题	B	使用磨损量大的电极头	更换新的电极头	继续使用旧的电极头	新的或旧的都行		
1209	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。	单选题	D	间隔越大越好	间隔越小越好	无所谓	相同		
1210	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。	单选题	B	不变	OFF	ON	任意		
1211	为使机器人进行正确的直线插补、圆弧插补等插补动作，需正确地输入焊枪、抓手、焊钳等工具的尺寸信息，定义控制点的位置。工具校验是可以简单和正确的进行尺寸信息输入的功能。进行工具校验，需以控制点为基准示教5个不同的姿态，实践证明5个不同的姿态（）。	单选题	B	动作变化越大其工具控制点越不精确	动作变化越大其工具控制点越精确	动作变化越小其工具控制点越精确	动作变化与工具控制点无关		
1212	机器人三原则是由（）提出来的。	单选题	C	森正弘	托莫维奇	阿西莫夫	约瑟夫.英格伯格		
1213	手部的位姿是由（）构成的。	单选题	B	位置与速度	姿态与位置	位置与运行状态	姿态与速度		
1214	机器人的精度主要依存于机械误差、控制算法误差与分辨率误差。一般来说（）。	单选题	A	重复定位精度高于绝对定位精度	绝对定位精度高于重复定位精度	机械精度高于控制精度	控制精度高于分辨率精度		
1215	一个刚体在空间运动具有（）自由度。	单选题	C	4个	5个	6个	7个		

导入编码	题干	题目类型	正确答案	答案选项A	答案选项B	答案选项C	答案选项D	答案选项E	答案选项F
1216	运动逆问题是实现如下变换（ ）。。	单选题	D	从操作空间到笛卡尔空间的变换	从关节空间到操作空间的变换	从操作空间到任务空间的变换	从笛卡乐空间到关节空间的变换		
1217	动力学的研究内容是将机器人的（ ）联系起来。	单选题	B	传感与控制	运动与控制	结构与控制	机械与控制		
1218	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。	单选题	A	插补算法	预测算法	优化算法	平滑算法		
1219	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。	单选题	C	运动学正问题	动力学逆问题	运动学逆问题	动力学正问题		
1220	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。	单选题	A	直线	关节	圆弧	空间曲线		
1221	为了获得非常平稳的加工过程，希望作业启动（位置为零）时（ ）。	单选题	B	速度为零，加速度恒定	速度为零，加速度为零	速度恒定，加速度为零	速度恒定上，加速度恒定		
1222	工作范围是指机器人（ ）或手腕中心所能到达的点的集合。	单选题	B	机械手	手臂末端	手臂	行走部分		
1223	RRR型手腕是（ ）自由度手腕。	单选题	D	6	5	4	3		
1224	真空吸盘要求工件表面（ ）、干燥清洁，同时气密性好。	单选题	A	平整光滑	粗糙	凹凸不平	平缓突起		
1225	（ ）年，捷克剧作家C.A.pek在他怕《罗萨姆万能机器人公司》剧本中，第一次用了机器人Robot这个词。	单选题	A	1920	1959	1962	1969		

导入编码	题干	题目类型	正确答案	答案选项A	答案选项B	答案选项C	答案选项D	答案选项E	答案选项F
1226	一般机器人操作机中，决定姿态的机构是（ ）。	单选题	C	端拾器	基座	手臂	手腕		
1227	机器人进行示教时，模式旋钮打到示教模式后，在此模式中，外部设备的I/O信号（ ）。	单选题	B	无效	有效	超前有效	滞后有效		
1228	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，外部设备发出的自动启动信号（ ）。	单选题	A	无效	有效	超前有效	滞后有效		
1229	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。	单选题	C	不变	ON	OFF	延时OFF		
1230	传感器的运用，使得机器人具有了一定的（ ）能力。	单选题	C	一般	重复工作	识别判断	逻辑思维		
1231	工业机器人（ ）适合夹持圆柱形工件。	单选题	A	V型手指	平面指	尖指	特型指		
1232	（ ）型机器人通过沿三个互相垂直的轴线的移动来实现机器人手部空间位置的改变。	单选题	A	直角坐标	圆柱坐标	极坐标	关节		
1233	允许机器人手臂各零件之间发生相对运动的机构称为（ ）。	单选题	D	机座	机身	手腕	关节		
1234	机器人的（ ）是指单关节速度。	单选题	B	工作速度	运动速度	最大运动速度	最小运动速度		
1235	机器视觉系统是一种（ ）的光传感系统，同时集成软硬件，综合现代计算机，光学、电子技术。	单选题	A	非接触式	接触式	自动控制	智能控制		

导入编码	题干	题目类型	正确答案	答案选项A	答案选项B	答案选项C	答案选项D	答案选项E	答案选项F
1236	机器人语言是由（ ）表示的"0"和"1"组成的字串机器码。	单选题	A	二进制	十进制	八进制	十六进制		
1237	机器人逆运动学求解有多种方法，一般分为（ ）类。	单选题	D	5	4	3	2		
1238	在工业机器人速度分析和以后的静力学分析中都将遇到类似的雅可比矩阵，我们称之为工业机器人雅可比矩阵，或简称雅可比，一般用符号（ ）表示。	单选题	C	L	P	J	F		
1239	下面哪种传感器不属于触觉传感器（ ）。	单选题	D	接近觉传感器	接触觉传感器	压觉传感器	热敏电阻		
1240	力控制方式的输入量和反馈量是（ ）。	单选题	B	位置信号	力矩信号	速度信号	加速度信号		
1241	力传感器安装在工业机器人上的位置，通常不会在以下哪个位置（ ）。	单选题	D	关节驱动器轴上	机器人腕部	手指指尖	机座		
1242	用来表征机器人重复定位其手部于同一目标位置的能力的参数是（ ）。	单选题	D	定位精度	速度	工作范围	重复定位精度		
1243	传感器包括以下三个功能部件：敏感元件、传感元件、（ ）元件。	单选题	D	辅助	控制	执行	测量		
1244	TP示教盒的作用不包括（ ）。	单选题	B	点动机器人	离线编程	试运行程序	查阅机器人状态		
1245	手腕上的自由度主要起的作用为（ ）。	单选题	C	支承手部	固定手部	弯曲手部	装饰		

导入编码	题干	题目类型	正确答案	答案选项A	答案选项B	答案选项C	答案选项D	答案选项E	答案选项F
1246	工业机器人由本体、（ ）和控制系统三个基本部分组成。	单选题	B	机柜	驱动系统	计算机	气动系统		
1247	（ ）是利用行星轮传动原理发展起来的一种新型减速器，是依靠柔性零件产生弹性机械波来传递动力和运动的一种行星轮传动。	单选题	D	蜗轮减速器	齿轮减速器	蜗杆减速器	谐波减速器		
1248	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（ ）。	单选题	D	换向结构	转换电路	存储电路	检测环节		
1249	工业机器人应用技术已成为第（ ）次工业革命的代表性技术之一。	单选题	C	一	二	三	四		
1250	1974年，（ ）公司研发了全球第一台全电控式工业机器人。	单选题	D	KUKA	三菱	安川	ABB		
1251	工业机器人是集（ ）、柔性化、智能化、软件控制等先进制造技术于一体的新一代工业生产设备。	单选题	B	模块化	精密化	集成化	自动化		
1252	机器人的英文单词是（ ）。	单选题	B	Rob	Robot	Rabbit	Robert		
1253	工业机器人可通过示教手动编程和（ ）两种方式控制机器人按照预想的路径进行工作。	单选题	A	离线计算机编程	在线计算机编程	离线PLC编程	在线PLC编程		
1254	工业机器人的（ ）是用来完成任务的执行机构。	单选题	A	本体	驱动系统	控制系统	伺服系统		
1255	工业机器人驱动系统主要包括电源线、机器人通信电缆、（ ）、机器人伺服驱动等。	单选题	C	机器人操作系统	机器人示教器	机器人控制柜	机器人I/O		

导入编码	题干	题目类型	正确答案	答案选项A	答案选项B	答案选项C	答案选项D	答案选项E	答案选项F
1256	( )是指机器人执行末端在正常工作情况下所能承受的最大的负载能力。	单选题	A	承载能力	运动范围	到达距离	重复定位精度		
1257	工业机器人编写程序流程中，( )是指按照工艺流程将机器人程序的逻辑关系通过流程图表示出来。	单选题	B	分析任务工作流程	编写工艺流程图	编写程序流程图	编写程序试运行		
1258	参数6Kg表示工业机器人的( )。	单选题	B	型号	承载能力	自由度	运动范围		
1259	当机器人配合视觉使用时，需要建立( )。	单选题	C	笛卡尔坐标系	关节坐标系	用户坐标系	工具坐标系		
1260	参数IP54表示工业机器人的( )。	单选题	C	到达距离	重复定位精度	防护等级	承载能力		
1261	在夹具中，夹紧力的作用方向应与钻头轴线的方向( )。	单选题	B	平行	垂直	倾斜	相交		
1262	工业机器人诞生以来，( )行业一直是其应用的主要领域。	单选题	A	汽车	航天	通信	电子		
1263	机器人本体是工业机器人的机械主体，是完成各种作业的( )。	单选题	B	控制系统	执行机构	传输系统	搬运机构		
1264	机器人运动时，每个关节的运动通过驱动装置和( )实现。	单选题	C	步进电机	执行机构	传动机构	控制程序		
1265	喷涂机器人一般采用( )驱动，具有动作速度快、防爆性能好等特点。	单选题	A	气动	电力	步进电机	液压		

导入编码	题干	题目类型	正确答案	答案选项A	答案选项B	答案选项C	答案选项D	答案选项E	答案选项F
1266	工业机器人机座有固定式和（ ）两种。	单选题	B	移动式	行走式	旋转式	电动式		
1267	无障碍旋转的关节能运动，通常用（ ）来标记。	单选题	B	S	R	T	W		
1268	（ ）是工业机器人最常用的一种手部形式。	单选题	B	气动式	夹钳式	弹簧式	钩托式		
1269	机器人手部也称为末端执行器，它是装在机器人的（ ）部上，直接开展抓握工作或执行作业的部件。	单选题	C	手	臂	腕	关节		
1270	不属于工业机器人子系统的是（ ）。	单选题	B	机械系统	导航系统	人机交互系统	驱动系统		
1271	六轴机器人机械结构系统由机身、手臂、手腕和（ ）四大件组成。	单选题	C	交流电动机	步进电动机	末端执行器	驱动器		
1272	机器人的精度主要依存于机械误差、控制算法误差和（ ）误差。	单选题	C	传动误差	关节间隙	分辨率系统	连杆机构的挠性		
1273	对机器人进行示教时，作为示教人员必须先接受专门的训练。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。	单选题	A	必须事先进行专门的训练	不需要事先进行专门的训练	没有事先进行专门的训练也可以	无所谓		
1274	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。	单选题	B	编辑模式	管理模式	操作模式	自动模式		
1275	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（ ）。	单选题	D	1500 mm/s	1000 mm/s	500mm/s	250 mm/s		

导入编码	题干	题目类型	正确答案	答案选项A	答案选项B	答案选项C	答案选项D	答案选项E	答案选项F
1276	.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适应的轨迹，其中位置等级（ ）。	单选题	B	PL值越大，与运行轨迹关系不大	PL值越小，运行轨迹越精准	PL值越大，运行轨迹越精准	PL值越大越好		
1277	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（ ）。	单选题	C	示教器最低速度来运行	程序给定的速度运行	示教器最高速度来限制运行	现有速度运行		
1278	当代机器人大军中最主要的机器人为（ ）。	单选题	D	特种机器人	军用机器人	服务机器人	工业机器人		
1279	动力学主要研究机人的（ ）。	单选题	A	动力的传递与转换	运动与时间的关系	动力源从哪来	动力的应用		
1280	当代机器人主要源于以下两个分支（ ）。	单选题	B	遥控操作机与计算机	遥控操作机和数控机床	计算机与数控机床	计算机与人工智能		
1281	ABB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。	单选题	C	3个	2个	1个	无限制		
1282	世界上第一种机器人语言是美国斯坦福大学于1973年研制的（ ）语言。	单选题	C	DIAL	LAMA-S	WAVE	AL		
1283	机器人的定义中，突出强调的是（ ）。	单选题	A	像人一样思维	模仿人的功能	具有人的形象	能和人一样感知		
1284	（ ）曾经赢得了“机器人王国”的美称。	单选题	B	德国	日本	美国	英国		
1285	.动作级编程语言又可以分为（ ）和末端执行器编程两种动作编程。	单选题	A	关节级编程	腕级编程	手部编程	本体编程		

导入编码	题干	题目类型	正确答案	答案选项A	答案选项B	答案选项C	答案选项D	答案选项E	答案选项F
1286	喷涂机器人区别于其他应用的机器人的最大特点是（）。	单选题	A	防爆	高重复定位精度	高运行速度	大活动半径		
1287	工业机器人的英文表达是（）。	单选题	A	Industrial Robot	Service Robot	Welding Robot	Assembly Robot		
1288	服务机器人的英文表达是（）。	单选题	B	Industrial Robot	Service Robot	Welding Robot	Assembly Robot		
1289	焊接机器人的英文表达是（）。	单选题	C	Industrial Robot	Service Robot	Welding Robot	Assembly Robot		
1290	装配机器人的英文表达是（）。	单选题	D	Industrial Robot	Service Robot	Welding Robot	Assembly Robot		
1291	搬运机器人的英文表达是（）。	单选题	C	Industrial Robot	Packaging Robot	Transfer Robot	Assembly Robot		
1292	包装机器人的英文表达是（）。	单选题	B	Industrial Robot	Packaging Robot	Transfer Robot	Assembly Robot		
1293	军事机器人的英文表达是（）。	单选题	A	Military Robot	Field Robot	Transfer Robot	Assembly Robot		
1294	场地机器人的英文表达是（）。	单选题	A	Venue Robot	Field Robot	Transfer Robot	Assembly Robot		
1295	提出“机器人三原则”的是（）。	单选题	D	物理学家	哲学家	社会学家	科幻小说家		

导入编码	题干	题目类型	正确答案	答案选项A	答案选项B	答案选项C	答案选项D	答案选项E	答案选项F
1296	文献中经常提到的SCARA机器人属于（）结构。	单选题	A	水平串联	垂直串联	直角坐标	并联		
1297	文献中经常提到的Delta机器人属于（）结构。	单选题	D	水平串联	垂直串联	直角坐标	并联		
1298	目前全球最大、最著名的RV减速器生产企业是（）。	单选题	C	发那科	安川	纳博特斯克	哈默纳科		
1299	安川工业机器人的编程语言是（）。	单选题	A	INFORM	RAPID	KAREL	KRL		
1300	ABB工业机器人的编程语言是（）。	单选题	B	INFORM	RAPID	KAREL	KRL		
1301	FANUC工业机器人的编程语言是（）。	单选题	C	INFORM	RAPID	KAREL	KRL		
1302	KUKA工业机器人的编程语言是（）。	单选题	D	INFORM	RAPID	KAREL	KRL		
1303	（）是指机器人不进行任何运算，依靠传感器的输入信息能够直接执行机器人下一步任务的能力。	单选题	B	控制	决策	运算	通信		
1304	以关节插补方式移动到示教位置的指令是（）。	单选题	A	MoveJ	MoveL	MoveC	MoveABSJ		
1305	以圆弧插补方式移动到示教位置的指令是（）。	单选题	B	MoveJ	MoveC	MoveL	MoveABSJ		

导入编码	题干	题目类型	正确答案	答案选项A	答案选项B	答案选项C	答案选项D	答案选项E	答案选项F
1306	以直线插补方式移动到示教位置的指令是（）。	单选题	C	MoveJ	MoveC	MoveL	MoveABSJ		
1307	以轴绝对角度位置移动到示教位置的指令是（）。	单选题	D	MoveJ	MoveL	MoveC	MoveABSJ		
1308	滚转能够实现360°无障碍旋转的关节运动，通常用（）来标记。	单选题	A	R	W	B	L		
1309	同步带传动属于（）传动，适合于在电动机和高速比减速器之间使用。	单选题	B	高惯性	低惯性	高速比	大转矩		
1310	机器人外部传感器不包括（）传感器。	单选题	D	力或力矩	接近觉	触觉	位置		
1311	手爪的主要功能是抓住工件、握持工件和（）工件。	单选题	C	固定	定位	释放	触摸		
1312	ABB机器人指令系统中属于调用例行程序的指令是（）。	单选题	D	MoveJ	MoveL	MoveC	PROCCALL		
1313	作业路径通常用（）坐标系相对于工件坐标系的运动来描述。	单选题	D	手爪	固定	运动	工具		
1314	谐波传动的缺点是（）。	单选题	A	扭转刚度低	传动侧隙小	惯量低	精度高		
1315	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（）。	单选题	C	接近觉传感器	接触觉传感器	滑动觉传感器	压觉传感器		

导入编码	题干	题目类型	正确答案	答案选项A	答案选项B	答案选项C	答案选项D	答案选项E	答案选项F
1316	ABB机器人指令系统中属于等待输入信号的指令是（）。	单选题	A	WAITDI	WIATDO	WAITTIME	WAITUNTILL		
1317	ABB机器人指令系统中属于等待输出信号的指令是（）。	单选题	B	WAITDI	WIATDO	WAITTIME	WAITUNTILL		
1318	ABB机器人指令系统中属于等待延时的指令是（）。	单选题	C	WAITDI	WIATDO	WAITTIME	WAITUNTILL		
1319	ABB机器人指令系统中属于等待条件满足继续往下执行程序的指令是（）。	单选题	D	WAITDI	WIATDO	WAITTIME	WAITUNTILL		
1320	ABB机器人指令系统中属于跳转指令的是（）。	单选题	A	JUMP	WHILE	IF	FOR		
1321	ABB机器人指令系统中速度设定指令的是（）。	单选题	B	ACCSET	VELSET	SET	RESET		
1322	ABB机器人指令系统中加速度设定指令的是（）。	单选题	A	ACCSET	VELSET	SET	RESET		
1323	ABB机器人指令系统中将数字量输出置位设定指令的是（）。	单选题	C	ACCSET	VELSET	SET	RESET		
1324	ABB机器人指令系统中将数字量输出复位设定指令的是（）。	单选题	D	ACCSET	VELSET	SET	RESET		
1325	ABB机器人指令系统中返回原例行程序的指令是（）。	单选题	D	WHILE	IF	FOR	RETRUN		

导入编码	题干	题目类型	正确答案	答案选项A	答案选项B	答案选项C	答案选项D	答案选项E	答案选项F
1326	ABB机器人指令系统中当条件满足时重复执行对应程序的指令是（）。	单选题	A	WHILE	IF	FOR	RETRUN		
1327	ABB机器人指令系统中当满足不同的条件时执行对应程序的指令是（）。	单选题	B	WHILE	IF	FOR	RETRUN		
1328	ABB机器人指令系统中根据指定的次数重复执行对应程序的指令是（）。	单选题	C	WHILE	IF	FOR	RETRUN		
1329	ABB机器人指令系统中对一个变量进行判断从而执行不同程序的指令是（）。	单选题	A	TEST	IF	FOR	RETRUN		
1330	ABB机器人指令系统中跳转到例行内标签的位置的指令是（）。	单选题	B	TEST	GOTO	LABEL	RETRUN		
1331	ABB机器人指令系统中表示跳转标签的指令是（）。	单选题	C	TEST	GOTO	LABEL	RETRUN		
1332	ABB机器人指令系统中属于赋值指令的是（）。	单选题	A	:=	+=	=	=:		
1333	ABB机器人指令系统中属于程序注释指令的是（）。	单选题	B	SAVE	COMMENT	LOAD	BREAK		
1334	ABB机器人指令系统中关节运动的轴配置控制指令是（）。	单选题	A	CONFJ	CONFL	DIM	UNLOAD		
1335	ABB机器人指令系统中对机器人位置进行偏移的指令是（）。	单选题	C	CONFJ	CONFL	OFFS	UNLOAD		

导入编码	题干	题目类型	正确答案	答案选项A	答案选项B	答案选项C	答案选项D	答案选项E	答案选项F
1336	ABB机器人指令系统中设定组输出信号的值的指令是（）。	单选题	A	SETGO	SETAO	INVERDO	PULSEDO		
1337	ABB机器人指令系统中连接中断的指令是（）。	单选题	A	CONNECT	ISIGNALDI	ISIGNALDO	ITIME		
1338	ABB机器人指令系统中使用一个数字输入信号触发中断的指令是（）。	单选题	B	CONNECT	ISIGNALDI	ISIGNALDO	ITIME		
1339	ABB机器人指令系统中使用一个数字输出信号触发中断的指令是（）。	单选题	C	CONNECT	ISIGNALDI	ISIGNALDO	ITIME		
1340	ABB机器人指令系统中计时中断的指令是（）。	单选题	D	CONNECT	ISIGNALDI	ISIGNALDO	ITIME		
1341	ABB机器人指令系统中取消中断的指令是（）。	单选题	A	IDELETE	ISLEEP	IWATCH	IENABLE		
1342	ABB机器人指令系统中关闭一个中断的指令是（）。	单选题	B	IDELETE	ISLEEP	IWATCH	IENABLE		
1343	ABB机器人指令系统中激活一个中断的指令是（）。	单选题	C	IDELETE	ISLEEP	IWATCH	IENABLE		
1344	ABB机器人指令系统中激活所有中断的指令是（）。	单选题	D	IDELETE	ISLEEP	IWATCH	IENABLE		
1345	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。	单选题	C	接触觉	接近觉	力/力矩觉	压觉		

导入编码	题干	题目类型	正确答案	答案选项A	答案选项B	答案选项C	答案选项D	答案选项E	答案选项F
1346	对于转动关节而言，关节变量是D-H参数中的（ ）。	单选题	A	关节角	杆件长度	横距	扭转角		
1347	对于移动（平动）关节而言，关节变量是D-H参数中的（ ）。	单选题	C	关节角	杆件长度	横距	扭转角		
1348	运动正问题是实现如下变换（ ）。	单选题	A	从关节空间到操作空间的变换	从操作空间到笛卡尔空间的变换	从笛卡尔空间到关节空间的变换	从操作空间到关节空间的变换		
1349	运动逆问题是实现如下变换（ ）。	单选题	C	从关节空间到操作空间的变换	从操作空间到笛卡尔空间的变换	从笛卡尔空间到关节空间的变换	从操作空间到关节空间的变换		
1350	机器人终端效应器（手）的力量来自（ ）。	单选题	D	机器人的全部关节	机器人手部的关节	决定机器人手部位置的各关节	决定机器人手部位姿的各个关节		
1351	定时插补的时间间隔下限的主要决定因素是（ ）。	单选题	B	完成一次正向运动学计算的时间	完成一次逆向运动学计算的时间	完成一次正向动力学计算的时间	完成一次逆向动力学计算的时间		
1352	机器人就是将实现人类的腰、肩、大臂、小臂、手腕、手以及手指的运动的机械组合起来，构造成能够传递像人类一样运动的机械。机械技术就是实现这种( )的技术。	单选题	A	运动传递	运动能量	运动快慢	运动方向		
1353	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。	单选题	C	一	二	三	四		
1354	FANUC机器人的关节运动指令是（ ）。	单选题	B	L	J	C	JMP		
1355	FANUC机器人的直线运动指令是（ ）。	单选题	A	L	J	C	JMP		

导入编码	题干	题目类型	正确答案	答案选项A	答案选项B	答案选项C	答案选项D	答案选项E	答案选项F
1356	FANUC机器人的圆弧运动指令是（ ）。	单选题	C	L	J	C	JMP		
1357	FANUC机器人的跳转指令是（ ）。	单选题	D	L	J	C	JMP		
1358	FANUC机器人的标签指令是（ ）。	单选题	A	LBL	CALL	WAIT	JMP		
1359	安川工业机器人的关节运动指令是（ ）。	单选题	A	MOVJ	MOVL	MOVC	MOVS		
1360	安川工业机器人的直线运动指令是（ ）。	单选题	B	MOVJ	MOVL	MOVC	MOVS		
1361	安川工业机器人的圆弧运动指令是（ ）。	单选题	C	MOVJ	MOVL	MOVC	MOVS		
1362	安川工业机器人的自由曲线运动指令是（ ）。	单选题	D	MOVJ	MOVL	MOVC	MOVS		
1363	库卡工业机器人的点到点(关节运动)运动指令是（ ）。	单选题	A	PTP	LIN	CIRC	SPLINE		
1364	库卡工业机器人的直线运动指令是（ ）。	单选题	B	PTP	LIN	CIRC	SPLINE		
1365	库卡工业机器人的圆弧运动指令是（ ）。	单选题	C	PTP	LIN	CIRC	SPLINE		

导入编码	题干	题目类型	正确答案	答案选项A	答案选项B	答案选项C	答案选项D	答案选项E	答案选项F
1366	库卡工业机器人的样条运动指令是（ ）。	单选题	D	PTP	LIN	CIRC	SPLINE		
1367	在（ ）的情况下需要进行工业机器人示教器复位操作。	单选题	C	机器人程序中断	控制系统断电	示教器死机	传感器没有信号		
1368	工业机器人本体与控制柜之间的动力传输是通过（ ）连接。	单选题	A	电动机动力电缆	电机编码计数器电缆	用户电缆	信号电缆		
1369	在气动系统中，换向阀阀体密封不良，螺丝有松动，会造成（ ）。	单选题	A	阀体泄漏	灰尘嵌入	排气口损坏	以上都是		
1370	示教器电缆一端直接连接到（ ）上，另一端已经固定在示教器上了。	单选题	A	控制柜	示教器	机器人本体	外围设备		
1371	紧急停止是（ ）所有其它机器人控制操作的状态。	单选题	A	优先	滞后	先后排序	同步		
1372	工业机器人本体与控制柜之间的动力电缆断开后，示教器（ ）。	单选题	B	有报警提示	能正常工作	无报警提示	可以控制各关节		
1373	操作工业机器人运行时，出现（ ）情况时应立即按下紧急停止按钮。	单选题	B	机器人工作区域外有人群路过	机器人伤害了工作人员或损伤了机器设备	车间其他工位有人大声说话	车间内有人没按照规定穿着工作服		
1374	工业机器人控制系统的备份、恢复接口主要作用（ ）。	单选题	D	下载程序	读取程序	连接电脑进行数据的下载	备份与恢复数据		
1375	工业机器人状态栏能查看机器人（ ）。	单选题	C	I/O信号	安全信号	电动机状态	程序数据		

导入编码	题干	题目类型	正确答案	答案选项A	答案选项B	答案选项C	答案选项D	答案选项E	答案选项F
1376	示教器显示不良、竖线、竖带、花屏，摔破等现象，需要（ ）。	单选题	D	更换按键面板	更换操纵杆	更换急停按键	更换液晶屏		
1377	工业机器人防静电服按照性能分，可以分为（ ）两种。	单选题	B	汽车制造和电子加工	一次必性和可清洗	一体式和多段式	避免火灾和安全隐患		
1378	机器人语言系统包括三个基本状态：（ ）、编辑状态、执行状态。	单选题	A	监控状态	运行状态	操作状态	读写状态		
1379	机器人自动运行工作状态时，机器人可以（ ），人不能对机器人单轴进行动作，并且不可进行编辑程序和修改程序。	单选题	D	受电脑控制	受PLC控制	受人的操作控制	受外部信号控制		
1380	如果要安装夹具的机器人已接电，务必确保在开始任何安装工作前先将机器人（ ）。	单选题	A	安全接地	电源接通	气管接通	油路接通		
1381	在示教器的（ ）窗口可以查看吸盘的报警日志。	单选题	C	程序数据	控制面板	事件日志	系统信息		
1382	工业机器人控制柜面板上的开机按钮，可以启动（ ）。	单选题	B	工业机器人周边设备	工业机器人控制系统	PLC设备	视觉系统		
1383	操作面板的紧急停止按钮和示教器的紧急停止按钮优先级排序（ ）。	单选题	C	示教器紧急停止按钮优先级更高	操作面板紧急停止按钮优先级更高	二者优先级一样	归属不同的设备，没有优先级对比		
1384	对工业机器人控制柜面板的紧急停止解除操作正确的是（ ）。	单选题	C	直接关闭总电源	直接关闭控制柜面板的开关旋钮	旋转紧急停止按钮	按下紧急停止按钮		
1385	业机器人系统现场操作，下面哪项是可以省略的是（ ）。	单选题	D	系统报警指示灯	控制面板系统启动、停止、暂停、急停按钮	机器人示教器	以上都不正确		

导入编码	题干	题目类型	正确答案	答案选项A	答案选项B	答案选项C	答案选项D	答案选项E	答案选项F
1386	工业机器人控制柜面板紧急停止操作方法，以下说法正确的是（ ）。	单选题	A	用力拍下紧急停止按钮	旋转紧急停止按钮	拔出紧急停止按钮	以上都可以		
1387	FANUC工业机器人示教器单步启动程序需要按下（ ）按钮。	单选题	A	STEP	FCTN	HOLD	MENU		
1388	实现手动Teach和自动Auto模式切换是通过（ ）实现。	单选题	C	示教器指令	设定动作方式	旋动模式选择开关钥匙	进入设定程序		
1389	（ ）指末端执行器的工作点。	单选题	B	末端执行器	TCP	工作空间	奇异形位		
1390	安装机器人气动夹具时，以下说法正确的是（ ）。	单选题	D	安装时要将气动夹具上的限位开关固定好	安装后要将气动夹具上的节流阀调节好	安装时要将法兰盘与气动夹具的螺丝拧紧	以上说的都对		
1391	维修人员进入设备维修需要将启动控制锁住并挂标志锁（LOTO锁），目的是（ ）。	单选题	B	便于领导检查	防止其他操作人员误开机器伤到维修人员	工作签到	防止其他人员进入		
1392	以下属于机器人本体安装固定前的检查项目是（ ）。	单选题	D	制造日期	设备内容	机器人本体型号	以上都是		
1393	工业机器人末端执行器装在操作机手腕的（ ），用以直接执行工作任务。	单选题	A	前段	中段	末端	任意位置		
1394	以下属于快换装置的优点是（ ）。	单选题	D	各种工具的更换快速准确	可以在应用中同时使用多个末端执行器，增加机器人柔性	可自动交换末端执行器取代原有功能复杂的功能执行器	以上都对		
1395	排气节流阀一般安装在（ ）的排气口。	单选题	B	执行元件	控制元件	辅助元件	空压机		

导入编码	题干	题目类型	正确答案	答案选项A	答案选项B	答案选项C	答案选项D	答案选项E	答案选项F
1396	机器人机械结构系统由机身、手臂、手腕、（ ）四大件组成。	单选题	A	末端执行器	步进电机	三相直流电机	驱动器		
1397	机器人安全防护装置包括（ ）。	单选题	D	安全栅栏	安全门	安全插销和槽	以上都是		
1398	使用机器人进行弧焊作业过程中，对夹具的功能描述错误的是（ ）。	单选题	C	较少定位误差	装拆方便	工件的固定和定位自动化	回避与焊枪的干涉		
1399	应用于弧焊作业的工业机器人，末端工具安装时，应将（ ）与机器人末端法兰盘进行连接。	单选题	C	冷却装置	导丝管	焊枪	防撞传感器		
1400	以下哪种机器人运动轨迹不可控（ ）。	单选题	A	关节运动	线性运动	圆周运动	绝对运动		
1401	机器人在（ ）需要建立工作站逻辑。	单选题	D	建立工具坐标时	导入外部部件时	导入模型库工具时	使用工具时		
1402	机器人的（ ）包括机架、机械连接、机械传动等。	单选题	A	机械本体	示教器	控制器	夹具		
1403	工业机器人的末端执行器的设计 requirements 是（ ）、结构简单轻巧。	单选题	A	夹持力与精度	强度大	重量大	比较复杂		
1404	在机器人搬运工作站中，用于控制机器人夹爪工具开合的动作信号是（ ）。	单选题	A	数字量输出信号	数字量输入信号	模拟量输入信号	模拟量输出信号		
1405	传感器的（ ）是指传感器测量输出的值与实际被测量值之间的误差。	单选题	A	精度	灵敏度	大小	响应速度		

导入编码	题干	题目类型	正确答案	答案选项A	答案选项B	答案选项C	答案选项D	答案选项E	答案选项F
1406	进行以下（ ）作业时，请确认机器人的动作范围内没人，并且操作者处于安全位置操作。	单选题	D	机器人接通电源时	试运行时	自动再现时	以上都正确		
1407	机器人控制系统中，（ ）不是CPU和RAM的抗干扰措施。	单选题	D	人工复位	掉电保护	软件陷阱	接地技术		
1408	通常情况下，工业机器人的主电源开关位于（ ）。	单选题	C	机器人本体上	示教器上	控制柜上	需外接		
1409	运行指示灯是当控制器某单元运行、（ ）正常时，该单元上的运行指示灯一直亮。	单选题	D	自检	调节	保护	监控		
1410	在机器人系统中，数字地、模拟地、交流地、直流地、屏蔽地、小信号地和大信号地要合理分布。数字地和（ ）应分别接地，然后仅在一点将两种地连起来。	单选题	A	模拟地	屏蔽地	交流地	直流地		
1411	机器人本体是工业机器人机械主体，是完成各种作业的（ ）。	单选题	A	执行机构	控制系统	传输系统	搬运机构		
1412	工业机器人示教器故障不包含以下哪项（ ）。	单选题	B	供电电源故障	离线编程故障	界面操作故障	示教器系统故障		
1413	下列哪个不是焊接机器人外围设备（ ）。	单选题	A	气缸	气体保护装置	变位机	防碰撞传感器		

导入编码	题干	题目类型	正确答案	答案选项A	答案选项B	答案选项C	答案选项D	答案选项E	答案选项F
1414	关于机器人工作站，下面说法不正确的是（ ）。	单选题	B	安全栅栏应该安置在机器人最大运动范围内	机器人自动运行程序时机器人没有移动表示其程序就已经运行完成	对于工作站内用到的水、压缩空气、保护气体等，系统必须配置有监控仪表，以便及时发现供水供气的不正常情况	在机器人工作站运行中或者等待中，操作人员不可进入机器人工作站的范围		
1415	当机器人驱动器电池需要更换的时候，应该在（ ）以内更换完毕。	单选题	A	一周	一个月	一季度	一年		
1416	工业机器人系统在自动模式运行程序前，需按下（ ）才能使电机上电。	单选题	B	程序启动按钮	电机上电按钮	急停按钮	使能按钮		
1417	能够完成机器人简单程序的编写与编辑以及机器人的启动与停止操作的是（ ）。	单选题	C	机器人控制柜	PLC	示教器	计算机控制系统		
1418	机器人示教器菜单语言改成中文的选项是（ ）。	单选题	D	English	Japanese	Korean	Chinese		
1419	工业机器人动作模式包括（ ）。	单选题	D	单轴运动	线性运动	重定位运动	以上都是		
1420	工业机器人使用中操作者可通过示教器（ ）的速度子菜单修改运行速率。	单选题	C	主菜单	控制面板	快捷菜单	手动模式		
1421	操作者在（ ）下操作工业机器人，可以依次驱动各关节运动使末端执行器到达指定的位置。	单选题	C	基坐标系	用户坐标系	关节坐标系	工具坐标系		
1422	机器人使用不同的工具作业时只需要改变（ ），就能保证TCP到达相同目标点而无需对程序进行其他修改。	单选题	C	基坐标系	关节坐标系	工具坐标系	用户坐标系		

导入编码	题干	题目类型	正确答案	答案选项A	答案选项B	答案选项C	答案选项D	答案选项E	答案选项F
1423	对机器人进行编程就是在（ ）中创建目标和路径，工件位置改变后只需修改对应坐标系，所有路径将随之更新。	单选题	C	基坐标系	关节坐标系	工件坐标系	工具坐标系		
1424	机器人通过示教器（ ）窗口可以查看故障信息。	单选题	D	程序数据	控制面板	系统信息	事件日志		
1425	机器人程序数据的类型有（ ）	单选题	D	基本数据	I/O数据	运动数据	以上都是		
1426	（ ）是与安装在工业机器人上的负载信息（重量和重心）相关的设定。	单选题	B	工具设定	负载设定	工件设定	重量设定		
1427	机器人外部轴的运动控制只能在（ ）下进行。	单选题	A	关节坐标系	基坐标系	用户坐标系	工具坐标系		
1428	机械碰撞情况下按下急停按钮后可通过复位按钮和（ ）一起对机器人进行复位。	单选题	A	松开抱闸按钮	使能按钮	停止按钮	复位按钮		
1429	在示教器快捷操作的（ ）子菜单可快速切换单周和连续两种模式	单选题	C	任务	步进模式	运行模式	增量		
1430	I/O板安装后需要对信号进行配置，配置步骤是将I/O板添加到DeviceNet总线上和（ ）。	单选题	A	映射I/O信号	设置I/O参数	定义I/O信号	添加I/O信号		
1431	为便于程序调试，机器人可通过示教器的（ ）功能对输出信号进行修改。	单选题	B	模拟	强制	试运行	仿真		
1432	机器人I/O板配置参数DeviceNet Address表示I/O板的（ ）。	单选题	A	地址	名字	总线	类型		

导入编码	题干	题目类型	正确答案	答案选项A	答案选项B	答案选项C	答案选项D	答案选项E	答案选项F
1433	映射I/O信号时，Type of Signal表示设置I/O信号的（ ）。	单选题	A	类型	标签	引脚地址	类别		
1434	动操作机器人回机械零点，为提高精度可采用（ ）模式操作机器人。	单选题	D	低速	快速	步进	增量		
1435	工业机器人原点数据丢失后，可通过（ ）功能可找回零点位置。	单选题	C	恢复出厂设置	更新系统	零点校准	断电重启系统		
1436	重复定位精度指机器人重复到达（ ）位置的精确程度。	单选题	C	不同	任何	同一	都可以		
1437	限定机器人运动轴的运动范围，可采取机械限位和（ ）。	单选题	C	挡块限位	光栅限位	软限位	限位开关		
1438	操作员可通过示教器操纵杆控制机器人点动运行，操纵幅度越大机器人运动（ ）。	单选题	B	停止	速度越快	速度越慢	增量运行		
1439	工业机器人系统输入信号（ ）功能是停止机器人程序循环。	单选题	B	Interrupt	Stop at the end of Cycle	Stop	Soft Stop		
1440	工业机器人紧急停止信号简称（ ）。	单选题	D	AS	SS	GS	ES		
1441	机器人I/O板数字信号的电压通常是直流（ ）V。	单选题	B	36	24	12	5		
1442	工业机器人在关节坐标系下各运动轴的位置可以用（ ）或弧度显示。	单选题	B	距离	角度	方向	高度		

导入编码	题干	题目类型	正确答案	答案选项A	答案选项B	答案选项C	答案选项D	答案选项E	答案选项F
1443	工业机器人在工具坐标系下重定位操作可以实现TCP位置不变和（ ）变化。	单选题	A	姿态	角度	方向	高度		
1444	工业机器人在工件坐标系下X轴的正方向是（ ）。	单选题	D	基坐标X轴正方向	工具坐标X轴正方向	基坐标X轴负方向	自定义		
1445	不同品牌工业机器人的基坐标系也称为（ ）。	单选题	D	用户坐标系	工具坐标系	直角坐标系	世界坐标系		
1446	工业机器人目标点位置数据用于存储机器人的位置和（ ）。	单选题	B	方向	姿态	距离	大小		
1447	工业机器人在手动模式下添加位置数据后可以通过示教和（ ）进行修改。	单选题	A	直接输入	间接输入	通信	计算		
1448	工业机器人的控制方式分为点位控制和（ ）。	单选题	D	点到点控制	点对点控制	任意位置控制	连续轨迹控制		
1449	对工业机器人程序进行指令注释可以选择编辑菜单中（ ）功能。	单选题	B	编辑	备注行	重做	粘贴		
1450	工业机器人运行程序保存后为防止别人修改应该（ ）。	单选题	D	复制保存	备份	隐藏	加密		
1451	工业机器人程序模块的加载恢复可以通过示教器和（ ）完成。	单选题	A	仿真软件	PLC	触摸屏	机器人控制器		
1452	工业机器人I/O信号有不同类型，其中（ ）是代表单个输出点。	单选题	A	数字量输出信号	模拟量输入信号	组输入信号	数字量输入信号		

导入编码	题干	题目类型	正确答案	答案选项A	答案选项B	答案选项C	答案选项D	答案选项E	答案选项F
1453	为便于调试和检修可对机器人I/O信号进行（ ）。	单选题	D	置位	复位	清零	仿真和强制		
1454	业机器人为满足不同应用场合的速度选择通常有（ ）工作模式。	单选题	D	T1	T2	Auto	以上都是		
1455	工业机器人开机前首先要确认（ ）。	单选题	D	工作范围内无人	电源正常	安全栅栏锁好	以上都是		
1456	示教器状态栏显示（ ），工业机器人本体才可以启动。	单选题	B	防护装置停止	电动机开启	抱闸松开	启动		
1457	工业机器人程序编辑完成后需要进行试运行调试检查但不包括（ ）。	单选题	C	示教点位	节拍	语法	逻辑		
1458	启动机器人自动运行时程序指令应从（ ）开始运行。	单选题	D	程序首行	END	初始化程序	主程序main		
1459	设置位置数据可以把机器人示教到位置点后在主菜单的（ ）下进行。	单选题	B	控制面板	程序数据	程序编辑器	系统信息		
1460	在示教器主菜单的（ ）选项中对系统文件进行保存。	单选题	D	程序数据	程序编辑器	控制面板	备份与恢复		
1461	机器人系统的程序或数据进行恢复加载后需要进行（ ）才能生效。	单选题	B	编辑	系统重启	配置	保存		
1462	测量工业机器人重复定位精度的方法不包括（ ）。	单选题	C	激光干涉仪	三坐标测量仪	千分尺	三维测量装置		

导入编码	题干	题目类型	正确答案	答案选项A	答案选项B	答案选项C	答案选项D	答案选项E	答案选项F
1463	为防止多台机器人或部件因干涉造成碰撞，可以采用（ ）互锁进行避免。	单选题	A	干涉信号	电气信号	机械信号	传感器		
1464	机器人和控制器发生故障时，示教器界面会出现故障报警事件日志，报警事件类型包括警告信息和（ ）。	单选题	C	更新信息	操作信息	错误信息	确认信息		
1465	工业机器人本体和控制柜需要做好（ ）保护，防止漏电伤人或损坏设备。	单选题	B	绝缘	接地	隔离	过载		
1466	关于机器人系统的运行环境，以下说法正确的是（ ）。	单选题	D	有爆炸可能的环境	大型电器噪声声源的场所	无线电干扰的环境	干燥无油无尘无烟环境		
1467	对机器人进行示教时，示教编程器上手动速度可分为高速、中速、低速和（ ）。	单选题	C	慢速	点动	微动	快速		
1468	工业机器人程序运行时实际运动速度与速度倍率和（ ）有关。	单选题	C	工作模式	坐标系	指令速度值	指令类型		
1469	工业机器人运行结束后为防止意外发生本体一般回到（ ）位置。	单选题	C	机械原点	最后停止	安全操作	参考原点		
1470	工业机器人示教器使用结束后应放置在（ ）。	单选题	B	控制柜上	指定安全位置	操作台上	都可以		
1471	工业机器人系统的（ ）应该定期检查和清扫，保证散热正常。	单选题	D	示教器	本体	末端执行器	冷却风扇		
1472	为预防非操作员进入机器人工作区域，应设置（ ）保护措施。	单选题	A	防护栅栏和安全门	警戒线	雪糕筒	伸缩软围栏		

导入编码	题干	题目类型	正确答案	答案选项A	答案选项B	答案选项C	答案选项D	答案选项E	答案选项F
1473	( )年提出了架构较简单、速度也提升了很多的PROFIBUS DP通信协议。	单选题	D	1987	1956	1959	1993		
1474	硬件超程开关、碰撞传感器事关机器人运行安全，用户( )解除硬件保护功能。	单选题	B	可以	不可随意	任何情况都不可以	必须		
1475	机器人作业原点应根据实际作业要求由( )进行设定。	单选题	D	生产厂家	销售人员	机器人系统	操作人员		
1476	机器人臂部运动特点是( )。	单选题	C	速度越高，惯性力越小	速度越低，惯性力越大	速度越高，惯性力越大	速度越高，运动越平稳		
1477	机器人运动学逆解有( )。	单选题	D	唯一解	无解	多组解	无解或多组解		
1478	工业机器人驱动系统中，对环境影响最小的是( )。	单选题	C	液压驱动	气动驱动	电动驱动	复合式驱动		
1479	协作机器人的最大特点是( )。	单选题	C	刚性好	精度高	安全	快速		
1480	调试人员进入机器人工作区域时，需随身携带( )，以防他人误操作。	单选题	D	鼠标	键盘	笔记本电脑	示教器		
1481	焊接机器人可以一天连续工作( )小时。	单选题	C	8	12	24	16		
1482	属于开源视觉开发平台的是( )。	单选题	B	Ni Vision	OpenCV	VisionPro	HALCON		

导入编码	题干	题目类型	正确答案	答案选项A	答案选项B	答案选项C	答案选项D	答案选项E	答案选项F
1483	ABB机器人离线编程软件是（ ）。	单选题	A	RobotStudio	RoboGuide	KUKA Sim	RT ToolBox2		
1484	机器人系统运行期间，（ ）进行系统备份。	单选题	D	应该每天	禁止	不需要	需要定期		
1485	关于工业机器人“工作范围”的说法，错误的是（ ）。	单选题	C	机器人的工作范围也就是机器人的工作区域	机器人的工作范围也就是机器人手臂末端或手腕中心所能到达的所有点的集合	工作范围的形状好坏和大小是没关系的	机器人在进行某一个作业的时候，可能会因为存在手部不能到达的作业死区而不能完成任务		
1486	对机器人进行大修时，为了保障机器人维修项目质量，维修过程中要注重问题研讨和知识积累，正确的做法是（ ）。	单选题	D	维修项目组成员必须做好个人工作日记	维修组长应指定专人负责项目的问题讨论记录	维修组长应指定专人负责项目进行过程中的相关文件记录	以上都是		
1487	ABB机器人控制器有四个独立的安全保护机制，其中常规模式保护安全机制GS在（ ）时有效。	单选题	C	手动操作模式	自动操作模式	任何操作模式	紧急停止模式		
1488	工业机器人的I/O电路是通过I/O模板与外围元器件和设备进行（ ）信号的电路。	单选题	B	接收	接收和发送	转换	发送		
1489	ABB机器人在（ ）情况下需要更新转数计数器的操作。	单选题	A	系统报警提示“10036”时	每次开机	更改程序	重启机器人		
1490	ABB机器人的指令中(WaitDI DI_1, 1; )表示（ ）。	单选题	C	将DI_1置位为1	将DI_1复位为0	等待DI_1置位为1	等待DI_1复位为0		
1491	基于 PC 的视觉系统中属于图像采集模块的是（ ）。	单选题	B	图像采集卡	工业相机	PC 机	IO 板		

导入编码	题干	题目类型	正确答案	答案选项A	答案选项B	答案选项C	答案选项D	答案选项E	答案选项F
1492	( )是用户对每个作业空间进行定义的直角坐标系。它用于位置寄存器的示教和执行、位置补偿指令的执行等。未定义时, 将由世界坐标系来替代该坐标系。	单选题	D	关节坐标系	工具坐标系	世界坐标系	工件坐标系		
1493	.一个好的编程环境有助于提高工业机器人编程者的编程效率, 下列( )是目前工业机器人编程系统中还不具备的。	单选题	D	在线修改和重启功能	传感器输出和程序追踪功能	仿真功能	自动纠错功能		
1494	工业机器人的单轴运动, 每次可以手动操作( )个关节轴运动。	单选题	A	1	2	3	不限量		
1495	当工业机器人手臂与外部设备发生碰撞时, 如果不易挪动外部设备且也不能通过操纵工业机器人解决问题, 可通过操作下列( )按钮来排除当前运行故障情况。	单选题	D	急停按钮	电机上电按钮	程序停止按钮	制动闸释放按钮		
1496	机器人负载数据不包括( )。	单选题	A	负载运动速度	重量	重心位置	负载惯量		
1497	使能器按钮是工业机器人为保证操作人员人身安全而设计的, 只有在按下使能器按钮, 并保持在( )的状态, 才可对机器人进行手动的操作和程序的调试。	单选题	B	电机关闭	电机开启	程序运行	急停按下		
1498	线性运动指令的特点是( )。	单选题	C	对路径精度要求不高	确保从起点到终点之间的路径始终保持为圆弧	确保从起点到终点之间的路径始终保持为直线	用于将机械臂和外轴移动至轴位置中指定的绝对位置		
1499	工业相机是机器视觉系统中的个关键组件, 其最本质的功能就是将( )。	单选题	D	电信号转变成有序的速度信号	速度信号转变成有序的光信号	电信号转变成有序的光信号	光信号转变成有序电信号		

导入编码	题干	题目类型	正确答案	答案选项A	答案选项B	答案选项C	答案选项D	答案选项E	答案选项F
1500	当机器人系统（ ）时，可利用备份的系统文件进行恢复。	单选题	D	报警	重启	死机	重新安装系统		
1501	受（ ）等因素影响和推动，中国工业机器人市场持续保持快速增长，年装机数量屡创新高。	多选题	ABCDE	产业升级换代	劳动力成本上升	劳动力供给数量下降	高危作业环境保护员工安全	政府政策扶持	
1502	世界上著名的工业机器人四巨头指的是（ ）。	多选题	ABCE	ABB	KUKA	FANUC	KAWASAKI	YASKAWA	
1503	根据国际标准化组织(ISO)的定义，工业机器人是一种（ ）的操作机，能搬运材料、工件或操持工具来完成各种作业。	多选题	ABCD	能自动控制	可重复编程	多功能	多自由度	能自主思考	
1504	根据我国对工业机器人的定义，工业机器人是一种自动化的机器，所不同的是这种机器具备一些与人或生物相似的智能能力，如（ ），是一种具有高度灵活性的自动化机器。	多选题	ABCD	感知能力	规划能力	动作能力	协调能力	思考能力	
1505	科幻小说家艾萨克·阿西莫夫于1940年提出了“机器人三原则”，指的是（ ）。	多选题	ABC	机器人不得伤害人类，也不得见人类受到伤害而袖手旁观	机器人应服从人类的一切命令，但不得违反第一原则	机器人应保护自身的安全，但不得违反第一、第二原则	机器人可以不受任何限制的快速发展	机器人应服从人类的一切命令	
1506	按照机器人的技术等级划分可分为（ ）。	多选题	ADE	示教再现机器人	直角坐标机器人	关节机器人	感知机器人	智能机器人	
1507	按照机器人的坐标形式划分可分为（ ）。	多选题	ABCD	直角坐标机器人	柱面坐标机器人	球面坐标机器人	多关节型机器人	智能机器人	
1508	多关节型机器人按照其摆动方向的不同可分为（ ）。	多选题	DE	直角坐标机器人	柱面坐标机器人	球面机器人	水平多关节型机器人	垂直多关节机器人	

导入编码	题干	题目类型	正确答案	答案选项A	答案选项B	答案选项C	答案选项D	答案选项E	答案选项F
1509	工业机器人按照机械结构特点的不同可分为（ ）。	多选题	AB	串联机器人	并联机器人	工业机器人	服务机器人	特种机器人	
1510	工业机器人一般具有的基本特征是（ ）。	多选题	ABCD	特定的机械机构	不同程度的智能	通用性	独立性	智能性	
1511	工业机器人的典型应用有（ ）。	多选题	ABCDE	机器人搬运	机器人码垛	机器人焊接	机器人涂装	机器人装配	
1512	机器人产业链的三大核心零部件是指（ ）。	多选题	ABC	伺服电机	减速器	控制系统	机器视觉	机器人本体	
1513	第一代工业机器人（示教再现机器人）主要由以下（ ）几部分组成。	多选题	ADE	操作机	感知系统	分析决策系统	控制器	示教器	
1514	工业机器人的坐标系主要有哪些（ ）。	多选题	ABCDE	关节坐标系	直角坐标系	圆柱坐标系	工具坐标系	用户坐标系	
1515	机器人驱动方式主要有（ ）。	多选题	ABC	液压	气动	电动	机械	人力	
1516	工业机器人的四大系统组成部分是（ ）。	多选题	ABCE	机械系统	驱动系统	控制部分	智能系统	感知系统	
1517	机器人的主要技术参数有哪些（ ）。	多选题	ABCDE	自由度	精度	工作范围	速度	承载能力	
1518	工业机器人的控制方式有（ ）。	多选题	ABCD	点位控制方式（PTP）	连续轨迹控制方式（CP）	力（力矩）控制方式	智能控制方式	机械控制方式	

导入编码	题干	题目类型	正确答案	答案选项A	答案选项B	答案选项C	答案选项D	答案选项E	答案选项F
1519	在机器人动作范围内示教时，需要遵守的事项有（）。	多选题	ABCD	保持从正面观看机器人	遵守操作步骤	考虑机器人突然向自己所处方位运行时的应变方案	确保设置躲避场所，以防万一	无需观察周边环境安全	
1520	MOTOMAN机器人NX100控制柜上的动作模式有（）。	多选题	ABC	示教模式	再现模式	远程模式	急停模式	自动模式	
1521	机器人的示教方式有（）种方式。	多选题	ABD	直接示教	间接示教	点对点示教	远程示教	自动示教	
1522	对机器人进行示教时，为了防止机器人的异常动作给操作人员造成危险，作业前必须进行的项目检查有（）等。	多选题	ACDE	机器人外部电缆外皮有无破	机器人电池是否有电	机器人有无动作异常	机器人制动装置是否有效	机器人紧急停止装置是否有效	
1523	机器人控制系统在物理上分为两级，但在逻辑上一般分为（）三级。	多选题	ABC	运动控制器	驱动控制器	可编程控制器	位置控制器	作业控制器	
1524	完整的传感器应包括下面（）三部分。	多选题	ABC	敏感元件	转换元件	基本转换电路	A/D转换器	D/ A转换器	
1525	机器视觉系统主要由三部分组成（）。	多选题	CDE	图像增强	图像恢复	图像获取	图像分析处理	输出或显示	
1526	谐波减速器特别适用于工业机的（）轴的传动。	多选题	ABC	R轴	B轴	T轴	S轴	L轴	
1527	美国发往火星的机器人是（）号。	多选题	DE	探险者	阿波罗	挑战者	勇气	机遇	
1528	工业机器人的机械结构主要由（）部分构成。	多选题	BCDE	控制器	机身	臂部	腕部	手部	

导入编码	题干	题目类型	正确答案	答案选项A	答案选项B	答案选项C	答案选项D	答案选项E	答案选项F
1529	工业机器人控制系统的基本组成（ ）。	多选题	ABCDE	控制计算机	示教盒	操作面板	存储器	各种接口	
1530	机器人控制系统按其控制方式可分为（ ）。	多选题	CDE	液压控制系统	气动控制系统	集中控制系统	主从控制系统	分散控制系统	
1531	机器人电动驱动相对液压驱动和气动驱动的优点有（ ）。	多选题	ABCDE	稳定性高	调整范围宽	定位精度高	有足够的传动刚度	快速响应、无超调	
1532	码垛机器人的末端执行器常见的形式有（ ）。	多选题	ABCD	吸附式	夹板式	抓取式	组合式	龙门式	
1533	多传感器融合技术有（ ）。	多选题	BCD	物理层	数据层融合	特征层融合	决策层融合	网络层融合	
1534	引入点焊机器人在“机器换人”方面有哪些优势（ ）。	多选题	ABCDE	取代笨重、单调、重复的体力劳动	能更好地保证点焊质量	可长时间重复工作	可大幅度提高工作效率	可以组成柔性自动生产系统	
1535	并联机器人具有以下特点（ ）。	多选题	ABCD	无累积误差，精度较高	速度快，动态响应好	结构紧凑，刚度高，承载能力大	完全对称的并联机构具有较好的各向同性	工作空间较大	
1536	机器人手臂的作用是被抓取工件运送到给定的位置上，按其结构不同可分为（ ）。	多选题	BCD	气动式	单臂式	双臂式	悬挂式	液压式	
1537	机器人分辨率可分为（ ）。	多选题	ABC	编程分辨率	控制分辨率	系统分辨率	重复分辨率	定位分辨率	
1538	以下对工业机器人程序与编程理解正确的是( )。	多选题	BCE	编程语言可以通用	目前还没有统一的编程语言	可以使用示教编程	离线编程要在作业现场进行	离线编程可以不在作业现场进行	

导入编码	题干	题目类型	正确答案	答案选项A	答案选项B	答案选项C	答案选项D	答案选项E	答案选项F
1539	智能机器人所谓智能的表现形式是( )。	多选题	ABC	推理	判断	记忆	搬运	焊接	
1540	机器人传感器具有以下特殊要求( )。	多选题	AD	体积小	价格高	重量大	抗干扰能力强	体积大	
1541	ABB工业机器人三大程序数据是( )。	多选题	BCD	姿态数据	工具数据	工件坐标	有效载荷	中断数据	
1542	RV减速器的主要特点有( )。	多选题	ABC	传动比大	结构钢性好	输出转矩高	维护修理方便容易	生产成本低	
1543	在伺服电机的伺服控制器中，为了获得高性能的控制效果，一般具有3个反馈回路，分别是( )。	多选题	BCD	电压环	电流环	速度环	位置环	功率环	
1544	PLC是一种工业专用计算机，它比通用的计算机优点是( )。	多选题	CDE	运算速度快	响应时间短	抗干扰能力强	输出驱动能力强	编程容易	
1545	数字信号的两种状态是用( )表示。	多选题	BD	大电流	高电平	小电流	低电平	低电压	
1546	电力拖动系统由( )组成。	多选题	ABCDE	电源	电动机	控制设备	生产机械	传动机构	
1547	FX系列可编程控制器的基本单元包括( )。	多选题	BCDE	编程器	电源	CPU	存贮器	I/O器件	
1548	对电气主接线的基本要求是( )。	多选题	ABCDE	可靠性	灵活性	操作方便	经济性	有扩建的可能性	

导入编码	题干	题目类型	正确答案	答案选项A	答案选项B	答案选项C	答案选项D	答案选项E	答案选项F
1549	直流电动机的调速方式有（ ）调速。	多选题	ACE	改变电枢电压	定子绕组但串电阻	电枢串变阻器	转子绕组串电抗器	改变主磁通	
1550	PLC程序如何执行取决于（ ）的元件状态。	多选题	ABD	输入映像寄存器	用户所编的程序	监控程序	元件映像寄存器	输出锁存器	
1551	职工的职业道德有利于塑造企业形象，有利于提高企业的社会信誉。	判断题	正确						
1552	如需要手动控制机器人时，应确保机器人动作范围内（无任何人员或障碍物），将速度由慢到快逐渐调整，避免速度突变造成伤害或损失。	判断题	正确						
1553	公差是指允许工件尺寸、几何形状和相互位置变动的范围，用以限制加工误差。（ ）	判断题	正确						
1554	按钮开关可用于频繁地接通和分断交流主电路和大容量控制电路的低压电器。	判断题	错误						
1555	机器人在发生意外或运行不正常等情况下，不可以使用急停键，停止运行。	判断题	错误						
1556	因为零线比火线安全，所以开关大都安装在零线上。	判断题	错误						
1557	生产经营单位应当建立安全生产教育和培训档案，如实记录安全生产教育和培训的时间、内容、参加人员以及考核结果等情况。	判断题	正确						
1558	工业机器人在搬运形状不规则的工件时，应选取尖指夹具进行加工作业。	判断题	错误						

导入编码	题干	题目类型	正确答案	答案选项A	答案选项B	答案选项C	答案选项D	答案选项E	答案选项F
1559	气缸的行程较短或速度较低时，一般在活塞两侧设缓冲垫。	判断题	正确						
1560	一个完整地气压传动系统一般由动力元件、气压执行元件、气压控制元件、气压辅助元件和气压工作介质等五部分组成。	判断题	正确						
1561	变位器安装气动夹具要比安装液压夹具好用。	判断题	错误						
1562	调试时，发现已用I/O和相应的动作输出不匹配，除了调换I/O接线外，还可以调换气管气路。	判断题	正确						
1563	机器人使用吸盘工具进行搬运时，其TCP一般设置在法兰中心线与吸盘底面的交点处。	判断题	正确						
1564	机器人在建立工具坐标系时，需要在X，Y，Z方向各定一点。	判断题	错误						
1565	由节流阀和定差减压阀串联组成普通调速阀。	判断题	正确						
1566	绘制气动原理图通常采用缩短气路连接、采用拆分回路连线、合并回路连线或删除某些回路连线等方法，使复杂的气动原理图得到简化。	判断题	错误						
1567	加强机器人设备维护保养、修理，能够延长设备的使用寿命。	判断题	错误						
1568	控制装置上所使用的断路器，可以通过上锁来禁止通电。	判断题	正确						

导入编码	题干	题目类型	正确答案	答案选项A	答案选项B	答案选项C	答案选项D	答案选项E	答案选项F
1569	电阻两端的交流电压与流过电阻的电流相位相同，在电阻一定时，电流与电压成正比。	判断题	错误						
1570	电容式触摸屏的缺陷是透光率不高。	判断题	错误						
1571	变压器的“嗡嗡”声属于机械噪声。	判断题	错误						
1572	谐波减速具有高精度、高承载力等优点。	判断题	正确						
1573	直流伺服电机的调速精度是指调速装置或系统的给定角速度和带额定负载时的实际角速度之差与给定转速之比。	判断题	错误						
1574	操作者添加的用户组可以被删除，删除前不需要确认其他用户组已拥有最高权限。	判断题	错误						
1575	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。	判断题	正确						
1576	三自由度手腕能使手部取得空间任意姿态。	判断题	正确						
1577	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。	判断题	错误						
1578	电动机上的绝对光轴编码器是用来检测运动加速度的。	判断题	错误						

导入编码	题干	题目类型	正确答案	答案选项A	答案选项B	答案选项C	答案选项D	答案选项E	答案选项F
1579	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。	判断题	错误						
1580	目前机器人中较为常用的是旋转型光电式编码器。	判断题	正确						
1581	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。	判断题	错误						
1582	TCP 点又称工具中心点，是为了保证机器人程序和位置的重复执行而引入的。	判断题	正确						
1583	机器人控制器是根据指令及传感器信息控制机器人完成一定动作，或作业任务的装置。	判断题	正确						
1584	工业机器人的自由度一般是4-6个。	判断题	正确						
1585	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。	判断题	正确						
1586	机器人力雅可比矩阵和速度雅可比矩阵不是转置关系。	判断题	错误						
1587	用于支撑和调整手腕和末端执行器位置的部件是末端执行器。	判断题	错误						
1588	结构型传感器与结构材料有关。	判断题	错误						

导入编码	题干	题目类型	正确答案	答案选项A	答案选项B	答案选项C	答案选项D	答案选项E	答案选项F
1589	机器人系统结构通常由四个相互作用的部分组成：机械手、环境、任务和控制器。	判断题	正确						
1590	示教机器人时先由人驱动操作机，再以示教动作作业，将示教作业程序、位置及其他信息存储起来，然后让机器人重现这些动作。	判断题	正确						
1591	承载能力是指机器人在工作范围内的任何位姿上所能承受的最大质量。	判断题	正确						
1592	一个自由度施加一定规律的控制作用，机器人就可实现要求的空间轨迹。	判断题	正确						
1593	RV 减速器传动比范围小，传动效率高。	判断题	错误						
1594	电路中各点的电位高低是绝对量，而两点间的电压是相对量。	判断题	错误						
1595	三相电路中不对称负载星形连接，只要有中性线，负载的相电压总是对称的。	判断题	正确						
1596	无论是电流互感器还是电压互感器，其二次绕组一端与铁芯都必须可靠接地。	判断题	正确						
1597	额定电压 380V、额定功率 10~30kW 电动机的额定电流值大约为额定功率千瓦数的两倍。	判断题	正确						
1598	去除触摸屏表面的污渍，正确的清洁方法是用蘸有少量肥皂水的湿布擦拭污渍	判断题	正确						

导入编码	题干	题目类型	正确答案	答案选项A	答案选项B	答案选项C	答案选项D	答案选项E	答案选项F
1599	触摸屏的尺寸是 5.7 寸,指的是对角线长度。	判断题	正确						
1600	发送端与接收端之间的同步问题是触摸屏与 PLC 之间进行数据通信的重要问题。	判断题	正确						
1601	一般而言,PLC 的 I/O 点数要冗余为 20%。	判断题	错误						
1602	PLC 中如果没有电源供电,内容会消失的储存器类型是 EEPROM。	判断题	错误						
1603	1969 年美国数字设备公司研制出第一台 PLC。	判断题	正确						
1604	PLC 输入电路一般由光电耦合电路进行电气隔离防止干扰。光电耦合器由发光二极管和光敏晶体管组成。	判断题	正确						
1605	液压传动与气压传动主要区别在于工作介质的不同,液压较气压相比污染更严重,噪声更大。	判断题	错误						
1606	齿形带属于带传动的一种,所以也不能保证准确的传动比。	判断题	错误						
1607	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。	判断题	正确						
1608	直角坐标机器人具有结构紧凑、灵活、占地空间小等优点,是目前工业机器人大多采用的结构形式。	判断题	错误						

导入编码	题干	题目类型	正确答案	答案选项A	答案选项B	答案选项C	答案选项D	答案选项E	答案选项F
1609	柱面坐标机器人结构简单、刚性好，在机器人动作范围内可以沿任意方向运动，空间利用率高。	判断题	错误						
1610	如需要手动控制机器人时，应确保机器人动作范围内（无任何人员或障碍物），将速度由慢到快逐渐调整，避免速度突变造成伤害或损失。	判断题	正确						
1611	按钮开关可用于频繁地接通和分断交流主电路和大容量控制电路的低压电器。	判断题	错误						
1612	机器人在发生意外或运行不正常等情况下，不可以使用急停键，停止运行。	判断题	错误						
1613	因为零线比火线安全，所以开关大都安装在零线上。	判断题	错误						
1614	生产经营单位应当建立安全生产教育和培训档案，如实记录安全生产教育和培训的时间、内容、参加人员以及考核结果等情况。	判断题	正确						
1615	工业机器人在搬运形状不规则的工件时，应选取尖指夹具进行加工作业。	判断题	错误						
1616	气缸的行程较短或速度较低时，一般在活塞两侧设缓冲垫。	判断题	正确						
1617	一个完整的气压传动系统一般由动力元件、气压执行元件、气压控制元件、气压辅助元件和气压工作介质等五部分组成。	判断题	正确						
1618	变位器安装气动夹具要比安装液压夹具好用。	判断题	错误						

导入编码	题干	题目类型	正确答案	答案选项A	答案选项B	答案选项C	答案选项D	答案选项E	答案选项F
1619	调试时，发现已用I/O和相应的动作输出不匹配，除了调换I/O接线外，还可以调换气路。	判断题	正确						
1620	机器人使用吸盘工具进行搬运时，其TCP一般设置在法兰中心线与吸盘底面的交点处。	判断题	正确						
1621	机器人在建立工件坐标系时，需要在X，Y，Z方向各定一点。	判断题	错误						
1622	由节流阀和定差减压阀串联组成普通调速阀。	判断题	正确						
1623	绘制气动原理图通常采用缩短气路连接、采用拆分回路连线、合并回路连线或删除某些回路连线等方法，使复杂的气动原理图得到简化。	判断题	错误						
1624	控制装置上所使用的断路器，可以通过上锁来禁止通电。	判断题	正确						
1625	电阻两端的交流电压与流过电阻的电流相位相同，在电阻一定时，电流与电压成正比。	判断题	错误						
1626	机器人机械原点位置与绝对编码器的绝对值数据是唯一对应的。	判断题	正确						
1627	变压器的“嗡嗡”声属于机械噪声。	判断题	错误						
1628	基坐标系不是工业机器人的参考坐标系，有些机器人是没有基坐标系的。	判断题	错误						

导入编码	题干	题目类型	正确答案	答案选项A	答案选项B	答案选项C	答案选项D	答案选项E	答案选项F
1629	工业机器人示教器的快捷操作菜单可以实现机器人和外轴运动的切换。	判断题	正确						
1630	工业机器人的急停既可以是常开信号也可以是常闭信号。	判断题	错误						
1631	I/O控制指令用于控制I/O信号，以达到与机器人周边设备进行通信的目的。	判断题	正确						
1632	机器人DeviceNet网络总线上I/O板配置中地址参数Address应根据端子跳线选择。	判断题	正确						
1633	工业机器人在基坐标系和线性运动动作模式下可以实现TCP点沿坐标轴做直线运动。	判断题	正确						
1634	工业机器人码垛工作站，无需定期清洁工作站台面。	判断题	错误						
1635	工业机器人通过工具快换装置可以更换不同末端执行器，使工业机器人应用范围更大。	判断题	正确						
1636	机器人系统维护或维修人员必须接受过必要的安全与专业培训。	判断题	正确						
1637	电动机上的绝对光轴编码器是用来检测运动加速度的。	判断题	错误						
1638	三相电路中不对称负载星形连接，只要有中性线，负载的相电压总是对称的。	判断题	正确						

导入编码	题干	题目类型	正确答案	答案选项A	答案选项B	答案选项C	答案选项D	答案选项E	答案选项F
1639	电容器两端电压不能突变而通过的电流可以突变。	判断题	正确						
1640	或门电路若其中一个输入端接高电平，其余输入端接低电平，则输出低电平。	判断题	错误						
1641	异步电动机工作时，其转速随负载变化基本不变。	判断题	正确						
1642	直流电机运行时，电刷与换向器之间有微弱的点状火花是允许的。	判断题	正确						
1643	额定电压 380V、额定功率 10~30kW 电动机的额定电流值大约为额定功率千瓦数的两倍。	判断题	正确						
1644	变频调速技术复杂，成本高，所以不是发展方向。	判断题	错误						
1645	一般来说，PLC的扫描速度越快，其输入输出的响应越慢。	判断题	错误						
1646	电路中各点的电位高低是绝对量，而两点间的电压是相对量。	判断题	错误						
1647	无论是电流互感器还是电压互感器，其二次绕组一端与铁芯都必须可靠接地。	判断题	正确						
1648	电感中的电流不能突变，而所加的电压可以突变。	判断题	正确						

导入编码	题干	题目类型	正确答案	答案选项A	答案选项B	答案选项C	答案选项D	答案选项E	答案选项F
1649	画放大电路的交流通道时,电容可看作开路,直流电源可看作短路。	判断题	错误						
1650	与非门电路的所有输入端都接高电平,则输出也为高电平。	判断题	错误						
1651	常用的PLC编程语言有梯形图、指令表、控制系统流程图等。	判断题	正确						
1652	在直流电机中,换向器的作用是把电枢绕组内部的交流电势转换为电刷间的直流电势。	判断题	正确						
1653	伺服电动机的任务是将电信号转换为电动机轴上的直线位移。	判断题	错误						
1654	一般来说,PLC的指令数越多,其功能越强。	判断题	正确						
1655	PLC的输出继电器的地址编号是以十进制表示的。	判断题	错误						
1656	CCD图像传感器是按一定规律排列的MOS电容器组成的阵列。	判断题	正确						
1657	转换电路是指能将感受到的非电量直接转化成电量的器件或元件。	判断题	错误						
1658	动态特性是描述传感器在被测量随时间变化时的输出与输入关系。	判断题	正确						

导入编码	题干	题目类型	正确答案	答案选项A	答案选项B	答案选项C	答案选项D	答案选项E	答案选项F
1659	能将力，力矩，压力，温度等物理量转换成位移，转角或应变的弹性元件称为弹性敏感元件。	判断题	正确						
1660	应变是物体受外力作用是产生的相应变形，是一个有量纲的物理量。	判断题	错误						
1661	电涡流式传感器实现的是接触式测量。	判断题	错误						
1662	气敏传感器可分为电阻型和电容型两种。	判断题	错误						
1663	磁敏式传感器按其结构可分为体型和结型两大类。	判断题	正确						
1664	置于磁场中的静止载流导体，当它的电流方向与磁场方向不一致时，载流导体上平行于电流和磁场方向上的两个面之间产生电动势，这种现象称霍尔效应。	判断题	正确						
1665	气体传感器的应用分为检测、报警、监控等几种类型。	判断题	正确						
1666	按输出量是模拟量还是数字量，可分为模拟量传感器和数字量传感器。	判断题	正确						
1667	稳定性表示传感器在一个较长的时间内保持其性能参数的能力。	判断题	正确						
1668	传递函数表示系统本身的传输、转换特性，与激励及系统的初始状态有关。	判断题	错误						

导入编码	题干	题目类型	正确答案	答案选项A	答案选项B	答案选项C	答案选项D	答案选项E	答案选项F
1669	电位器传感器检测电路的功能是把电阻应变片的电阻变化转变为电压输出。	判断题	正确						
1670	指纹识别目前最常用的是电容式传感器，也被称为第二代指纹识别系统。	判断题	正确						
1671	超声波在介质中的传播速度取决于介质密度、介质的弹性系数及波型。	判断题	正确						
1672	十进制数12转换成二进制数为1101。	判断题	错误						
1673	为了保证供用电系统安全运行的主要措施之一是通过接地装置与大地紧密连接起来。	判断题	正确						
1674	MC， MCR主控指令必须成对输出。	判断题	正确						
1675	INV指令是用于将执行INV指令之前的运算结果取反状态。	判断题	正确						
1676	编程时线圈的左边不能再出现触点。	判断题	正确						
1677	可编程控制器是20世纪80年代初发明的。	判断题	错误						
1678	可编程控制器的I/O是指PLC的开关量输入和开关量输出。	判断题	错误						

导入编码	题干	题目类型	正确答案	答案选项A	答案选项B	答案选项C	答案选项D	答案选项E	答案选项F
1679	一般来说，PLC的扫描速度越快，其输入输出的响应越慢。	判断题	错误						
1680	PLC的硬件部分由中央处理器CPU、存储器、输入输出模块、电源模块、通讯模块等。	判断题	正确						
1681	PLC使用的常数有十进制和十六进制，其中十六进制数是用K表示。	判断题	错误						
1682	PLC的输入继电器是专门接受来自PLC外部输入设备（按钮、选择开关、限位开关等）提供的信号。	判断题	正确						
1683	LC的输入继电器的地址编号是以八进制表示的。	判断题	正确						
1684	PLC的输出继电器的地址编号是以十进制表示的。	判断题	错误						
1685	在PC的梯形图中，软继电器的线圈应直接与右母线相连，而不能直接和左母线相连。	判断题	正确						
1686	可编程序控制器的输入、输出、辅助继电器、定时器和计数器的触点都是有限的。	判断题	错误						
1687	由于PC是采用周期性循环扫描方式工作的，因此对程序中各条指令的顺序没有要求。	判断题	错误						
1688	PLC只能够处理数字量，不能处理模拟量。	判断题	错误						

导入编码	题干	题目类型	正确答案	答案选项A	答案选项B	答案选项C	答案选项D	答案选项E	答案选项F
1689	与计算机相比，PLC的标准化程度相对较低。	判断题	正确						
1690	PLC的指令语句表达形式由表示符和参数组成。	判断题	错误						
1691	在工程上除非对压力值有特别说明，否则都是指正压力或表压力。	判断题	正确						
1692	某气动回路的最大流量是指该气动回路在单位时间内所消耗的气体。	判断题	错误						
1693	磁性无杆气缸的缸内既无气缸杆，又无活塞，所以才称为“无杆气缸”。	判断题	错误						
1694	双杆气缸的特点是两个活塞同时向相反的方向运动。	判断题	错误						
1695	双活塞气缸的特点是压缩空气驱动活塞向两个相同方向运动，且其速度和行程分别相等。	判断题	错误						
1696	顺序阀是根据执行机构回路中压力的变化来控制各种顺序动作的压力控制阀。	判断题	正确						
1697	双活塞气缸的特点是两个活塞同时向相反的方向运动。	判断题	正确						
1698	只能读取，但无法将新数据写入的存储器，是RAM存储器	判断题	错误						

导入编码	题干	题目类型	正确答案	答案选项A	答案选项B	答案选项C	答案选项D	答案选项E	答案选项F
1699	运算器是能完成算术运算和逻辑运算的装置。	判断题	正确						
1700	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。	判断题	正确						
1701	直角坐标机器人具有结构紧凑、灵活、占地空间小等优点，是目前工业机器人大多采用的结构形式。	判断题	错误						
1702	当今世界工业界装机最多的工业机器人是SCARA型四轴机器人和DELTA型并联机器人。	判断题	错误						
1703	柱面坐标机器人结构简单、刚性好，在机器人动作范围内可以沿任意方向运动，空间利用率高。	判断题	错误						
1704	球面坐标机器人的特点是结构紧凑，所占空间体积小于直角坐标和柱面坐标机器人，但大于多关节机器人。	判断题	正确						
1705	机器人产业链主要分为上游核心零部件、中游机器人本体和下游系统集成商。	判断题	正确						
1706	机器人产业链主要分为上游机器人本体、中游核心零部件和下游系统集成商。	判断题	错误						
1707	机器人产业链主要分为上游系统集成商、中游核心零部件和下游机器人本体。	判断题	错误						
1708	工业机器人是一种模拟人手臂、手腕和手功能的机电一体化装置，可对物体运动的位置、速度和加速度进行精确控制。	判断题	正确						

导入编码	题干	题目类型	正确答案	答案选项A	答案选项B	答案选项C	答案选项D	答案选项E	答案选项F
1709	安川机器人用关节插补示教机器人轴时，移动命令为MOVJ。	判断题	正确						
1710	安川机器人用直线插补示教机器人轴时，移动命令为MOVC。	判断题	错误						
1711	安川机器人用圆弧插补示教机器人轴时，移动命令为MOVL。	判断题	错误						
1712	人们把构建相对于参考系具有独立运动参数的数目称为自由度。	判断题	正确						
1713	工业机器人控制系统不具备信息反馈特征，则为开环控制系统。	判断题	正确						
1714	工业机器人控制系统具备信息反馈特征，则为开环控制系统。	判断题	错误						
1715	工业机器人控制系统具备信息反馈特征，则为闭环控制系统。	判断题	正确						
1716	工业机器人控制系统不具备信息反馈特征，则为闭环控制系统。	判断题	错误						
1717	机器人的自由度是描述物体运动所需要的独立坐标数。	判断题	正确						
1718	机器人的工作空间是指机器人手臂或手部安装点所能覆盖的所有空间区域。	判断题	错误						

导入编码	题干	题目类型	正确答案	答案选项A	答案选项B	答案选项C	答案选项D	答案选项E	答案选项F
1719	机器人的工作速度是指机器人底座在单位时间内所移动的距离或转动的角度。	判断题	错误						
1720	工业机器人的工作载荷是指机器人在规定的性能范围内，机械接口处能承受的最小载荷量。	判断题	错误						
1721	机器人的驱动方式只有气动式和电动式两种。	判断题	错误						
1722	分辨率是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。	判断题	正确						
1723	工具坐标系是原点安装在机器人末端的工具中心点（TCP）的坐标系。	判断题	正确						
1724	工业机器人的视觉是使机器人具有视觉感知功能的系统。	判断题	正确						
1725	搬运机器人、码垛机器人都需要相应的辅助设备组成一个非柔性化系统，才能进行相应的作业。	判断题	错误						
1726	1978年Unimation公司开发出用于装配的可编程万能机器PUMA。	判断题	正确						
1727	属于点到点(PTP)控制的机器人有搬运和点焊接机器人。	判断题	正确						
1728	属于连续路径(CP)控制的机器人有弧焊和喷涂接机器人。	判断题	正确						

导入编码	题干	题目类型	正确答案	答案选项A	答案选项B	答案选项C	答案选项D	答案选项E	答案选项F
1729	属于连续路径(CP)控制的机器人有搬运和点焊接机器人。	判断题	错误						
1730	属于点到点(PTP)控制的机器人有弧焊和喷涂接机器人。	判断题	错误						
1731	机器人柔顺控制是指机器人对外界环境变化适应的能力。	判断题	正确						
1732	机器人路径规划的好坏对机器人作业质量没有影响。	判断题	错误						
1733	在进行机器人的安装、维保时，可以不关闭总电源。	判断题	错误						
1734	严禁无关人员在机器人工作范围内活动，研发技术人员在机器人工作时可以在机器人工作范围内工作。	判断题	错误						
1735	工业机器人（Industrial Robot,IR）是指在工业环境下应用的机器人，它是一种可编程的、多用途的自动化设备。	判断题	正确						
1736	服务机器人（Service Robot,SR）是服务于人类非生产性活动的机器人的总称。	判断题	正确						
1737	工业机器人（Service Robot,SR）是服务于人类非生产性活动的机器人的总称。	判断题	错误						
1738	工业机器人在其工作范围内不存在奇异点。	判断题	错误						

导入编码	题干	题目类型	正确答案	答案选项A	答案选项B	答案选项C	答案选项D	答案选项E	答案选项F
1739	工业机器人在其工作范围内可能会存在奇异点。	判断题	正确						
1740	谐波减速器主要由刚轮、柔轮和谐波发生器构成。	判断题	正确						
1741	RV减速器 是旋转矢量减速器的简称。	判断题	正确						
1742	工业机器人的手腕主要作用是改变末端执行器的姿态。	判断题	正确						
1743	工业机器人的手腕主要作用是改变末端执行器的位置。	判断题	错误						
1744	工业机器人的手腕用来连接上臂和手部，手部用来这装末端执行器。	判断题	正确						
1745	国际工业机器人技术日趋成熟，基本沿着两个路径发展，一是模仿人的手臂，二是模仿人的下肢运动。	判断题	正确						
1746	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面引入的。	判断题	正确						
1747	工业机器人一般有4-6个自由度。	判断题	正确						
1748	机器人系统结构通常由四个相互作用的部分组成，分别为机械手、环境、任务和控制器。	判断题	正确						

导入编码	题干	题目类型	正确答案	答案选项A	答案选项B	答案选项C	答案选项D	答案选项E	答案选项F
1749	机械手亦可称之为机器人。	判断题	正确						
1750	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。	判断题	正确						
1751	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。	判断题	正确						
1752	轨迹插补运算是伴随着轨迹控制过程一步完成的，而不是在得到示教点之后一次完成，再提交给再现过程的。	判断题	正确						
1753	机器人视觉可以不断获取多次运动后的图像信息，反馈给运动控制器，直至最终结果准确，实现自适应开环控制。	判断题	错误						
1754	一个自由度施加一定规律的控制作用，机器人就可实现要求的空间轨迹。	判断题	正确						
1755	动作级编程语言是最高一级的机器人编程语言。	判断题	错误						
1756	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。	判断题	正确						
1757	工业机器人的额定负载是指在规范范围内末端执行器所能承受的最大负载允许值。	判断题	错误						
1758	机器人是具有脑、手、脚等三要素的个体。	判断题	正确						

导入编码	题干	题目类型	正确答案	答案选项A	答案选项B	答案选项C	答案选项D	答案选项E	答案选项F
1759	与超声传感器相比，红外测距的准确度更高。	判断题	错误						
1760	承载能力是指机器人在工作范围内的任何位姿上所能承受的最大质量。	判断题	正确						
1761	机器人控制器是根据指令及传感器信息控制机器人完成一定动作或作业任务的装置。	判断题	正确						
1762	机器人最大工作速度通常指机器人单关节速度。	判断题	错误						
1763	自由度是指机器人所具有的独立坐标轴运动的数目。	判断题	正确						
1764	机器人上常用的可以测量转速的传感器有测速发电机和 增量式码盘。	判断题	正确						
1765	关节空间是由全部关节参数构成的。	判断题	正确						
1766	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。	判断题	正确						
1767	关节i的坐标系放在i-1关节的末端。	判断题	错误						
1768	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。	判断题	错误						

导入编码	题干	题目类型	正确答案	答案选项A	答案选项B	答案选项C	答案选项D	答案选项E	答案选项F
1769	由电阻应变片组成电桥可以构成测量重量的传感器。（	判断题	正确						
1770	激光测距仪可以进行散装物料重量的检测。	判断题	正确						
1771	运动控制的电子齿轮模式是一种主动轴与从动轴保持一种灵活传动比的随动系统。	判断题	正确						
1772	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。	判断题	错误						
1773	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。	判断题	正确						
1774	格林（格雷）码被大量用在相对光轴编码器中。	判断题	错误						
1775	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。	判断题	错误						
1776	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。	判断题	正确						
1777	示教编程用于示教—再现型机器人中。	判断题	正确						
1778	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。	判断题	正确						

导入编码	题干	题目类型	正确答案	答案选项A	答案选项B	答案选项C	答案选项D	答案选项E	答案选项F
1779	关节型机器人主要由立柱、前臂和后臂组成。	判断题	错误						
1780	到目前为止，机器人已发展到第四代。	判断题	错误						
1781	磁力吸盘能够吸住所有金属材料制成的工件。	判断题	错误						
1782	工业机器人是机器人的一种，是面向工业领域的多关节机械手或多自由度的机器装置。	判断题	正确						
1783	机器人机械原点位置与绝对编码器的绝对值数据是唯一对应的。	判断题	正确						
1784	基坐标系不是工业机器人的参考坐标系，有些机器人是没有基坐标系的。	判断题	错误						
1785	工业机器人示教器的快捷操作菜单可以实现机器人和外轴运动的切换。	判断题	正确						
1786	工业机器人的急停既可以是常开信号也可以是常闭信号。	判断题	错误						
1787	I/O控制指令用于控制I/O信号，以达到与机器人周边设备进行通信的目的。	判断题	正确						
1788	机器人DeviceNet网络总线上I/O板配置中地址参数Address应根据端子跳线选择。	判断题	正确						

导入编码	题干	题目类型	正确答案	答案选项A	答案选项B	答案选项C	答案选项D	答案选项E	答案选项F
1789	工业机器人在基坐标系和线性运动动作模式下可以实现TCP点沿坐标轴做直线运动。	判断题	正确						
1790	工业机器人末端执行器的特点是通用性好，一种执行器可以完成多种任务。	判断题	错误						
1791	工业机器人通过工具快换装置可以更换不同末端执行器，使工业机器人应用范围更大。	判断题	正确						
1792	工业机器人条件判断指令IF和WHILE功能一样。	判断题	错误						
1793	工业机器人编写程序前必须先设置用户坐标系。	判断题	错误						
1794	工业机器人位置数据的数据存储类型是常量，只能读取不能修改。	判断题	错误						
1795	工业机器人系统整体备份数据是具有唯一性不能恢复到另一台机器人，否则会造成系统故障。	判断题	正确						
1796	工业机器人系统故障排除后应迅速恢复现场生产，并做好资料整理记录便于后续维护。	判断题	正确						
1797	在操作工业机器人时，操作员应严格按照工业机器人操作规程进行操作，因为工业机器人本身运动速度快，不可预工业机器人位置数据的数据存储类型是常量，只能读取不能修改。测性较大，因此在操作之前一定要确认周围环境是否安全。	判断题	正确						

导入编码	题干	题目类型	正确答案	答案选项A	答案选项B	答案选项C	答案选项D	答案选项E	答案选项F
1798	机器人系统维护或维修人员必须接受过必要的安全与专业培训。	判断题	正确						
1799	与一般机械化设备相比，机器人结构的动力特性是十分重要的，这是选择机器人结构材料时必须考虑的。	判断题	正确						
1800	机器人系统机械部分安装时不需要考虑机器人手臂的行程和范围。	判断题	错误						