1+X 证书工业机器人操作与运维模拟试题（含参考答案）

一、单选题（共 70 题，每题 1 分，共 70 分）

1、以下哪一种焊接方式是无接触的焊接( )。

A、电阻焊

B、电弧焊

C、激光焊

D、MA

E、焊

正确答案：C

2、哪种编程语言系统为用户提供了开发平台，用户可以根据需要增加指令，扩展语言功能

A、动作级

B、对象级

C、以上都不是

D、任务级

正确答案：B

3、不属于抛光打磨机器人工作站系统组件的是（ ）

A、倒袋机

B、力控制设备

C、打磨机具

D、工业机器人

正确答案：A

4、电动机装配太紧造成什么现象。()

A、电机不转且有嗡嗡响

B、电机振动

C、设备立即跳闸

D、电机不转无异响

正确答案：A

5、通过电池供电解决增量式光电编码器断电后不能记忆的问题，其代码由电池记忆而成为（）

A、误差值

B、平均值

C、绝对值

D、相对值

正确答案：C

6、焊丝供给装置是专门向焊枪供给焊丝的，在机器人焊接中主要采用（ ）的送丝方式。

A、推丝式双滚轮

B、拉丝式单滚轮

C、拉丝式双滚轮

D、推丝式单滚轮

正确答案：D

7、光电编码器是集光、机、电技术于一体的数字化传感器，它利用光电转换原理将旋转信息转换为（） 以数字代码输出，可以高精度地测量转角或直线位移。

A、数字信息

B、电信息

C、化学信息

D、光信息

正确答案：B

8、（）编程对于繁琐的数学运算无能为力，只能接受传感器的简单的开关信息，与计算机之间的通信能力较差。

A、以上都不是

B、任务级

C、对象级

D、动作级

正确答案：D

9、在（）下，操作者可以用示教盒定义机器人在空间的位置、设置机器人的运动速度、存储或调出程序等。

A、执行状态

B、监控状态

C、以上都不是

D、编辑状态

正确答案：B

10、常用内六角扳手套件规格： （ ）

A、1.5、2、2.5、3、4、5、7、8、10

B、1.5、2、2.5、3、4、5、6、8、10

C、1、2、2.5、3、4、5、6、8、10

D、1、2、2.5、3、4.5、5、6、8、10

正确答案：B

11、电机运行时过热的处理办法，下列做法不正确的是（）

A、反复待机开机

B、检查排风扇

C、检修铁芯

D、检查缺相

正确答案：A

12、在机器人（）一般均包括写人指令、修改或删去指令及插入指令等

A、监控状态

B、以上都不是

C、编辑状态

D、执行状态

正确答案：C

13、电机低电压运行，且电机带动额定负载运行，会造成（）

A、定子绕组短路

B、电机冒烟

C、电机不转无声音

D、电机高速运转

正确答案：B

14、对于中短距离的无线接入，IEEE802.11b 无线局域网是一个理想方案， 它的传输距离可以达到 （）米，可以通过增加接入点 AP 来扩大覆盖范围。

A、3000

B、500

C、300

D、1000

正确答案：C

15、工业机器人集中式控制系统的优点是（ ）

A、可靠性与稳定性好

B、灵活性好

C、实时性强

D、硬件成本较低

正确答案：D

16、哪种编程语言系统不需要用机器人的动作来描述作业任务

A、任务级

B、以上都不是

C、动作级

D、对象级

正确答案：A

17、不属于垂直多关节机器人特点的是（ ）

A、姿态单一

B、结构刚度较低

C、精度较低

D、动作范围宽

正确答案：A

18、扭力扳手的精度分为几个等级（ ）

A、4

B、5

C、7

D、10

正确答案：C

19、在诊断电气设备或故障后产生特殊异味时采用（ ）方法效果比较好。

A、问

B、看

C、嗅

D、听

正确答案：C

20、不属于搬运工作站系统构成的部件是（ ）

A、外围控制单元

B、传感系统

C、气动系统

D、喷枪

正确答案：D

21、测量应用是指机器视觉系统通过计算物品上两个或以上的点或者几何位置之间的（）来进行测量，然后确定这些测量结果是否符合规格。

A、距离

B、高度

C、角度
D、公差
正确答案：A
22、关于电渣焊，下列说法正确的是（ ）
A、电渣焊是以熔渣的余热为能源的焊接方法。
B、电渣焊的优点是：可焊的工件厚度小，生产率高。
C、以上说法都不正确。
D、电渣焊分为丝极电渣焊、板极电渣焊和熔嘴电渣焊。
正确答案：D
23、弧焊机器人焊枪的姿态对焊缝质量有一定影响，因此希望在跟踪焊道的同时，焊枪姿态的可调范围尽量大。下方基本性能中不属于提高焊缝质量的是（ ）
A、坡口填充功能
B、设定焊接条件（电流、电压、速度等）
C、采用变位机
D、焊接异常功能检测
正确答案：C
24、焊接变位机工作台的回转运动，多采用直流电动机驱动，无级变速工作台的倾斜运动有两种驱动方式，一种是电动机经减速器减速后通过扇形齿轮带动工作台倾斜或通过螺旋副使工作台倾斜； 另一种是（）。
A、采用重力直接推动工作台倾斜
B、机械动能直接推动工作台倾斜
C、采用液压缸直接推动工作台倾斜
D、通过气压控制工作台倾斜
正确答案：C
25、将形体放在三面投影体系中，向三个投影面作正投影，其中主视图含义为： （）
A、从右向左投影，在 W 面上的正投影视图
B、从左向右投影，在 W 面上的正投影视图
C、从前向后投影，在 V 面上的正投影视图
D、从上向下投影，在 H 面上的正投影视图
正确答案：C
26、机器人末端执行器在我国的国家标准中其定义为一种为使机器人完成其任务而专门设计并安装在机械接口处的装置。根据实际中的不同描

述，下方不正确的是( )
A、它只能安装在工业机器人手腕上直接抓握工件
B、包括从气动手爪之类的工业装置到弧焊和喷涂等应用的特殊工具
C、末端执行器也叫机器人的手部
D、具有处理、传输、夹持、放置和释放对象到一个准确的离散位置等功能的机构
正确答案：A
27、在弧焊机器人工作站中，( )是机器人焊接生产线及焊接柔性加工单元的重要组成部分。
A、焊枪
B、机器人
C、焊接电源
D、变位机
正确答案：D
28、摄像机和图像采集卡共同完成对目标图像的采集与数字化，是整个系统成功与否的又一关键所在。（）是系统正确判断和决策的原始依据。
A、高质量的镜头
B、高质量的图像采集卡
C、高质量的相机
D、高质量的图像信息
正确答案：D
29、如发生异常振动、响声，以下处理方式不正确的是（）
A、螺栓松动时，使用防松胶，以适当的力矩切实拧紧。改变地装底板的平面度，使
B、使机器人每个轴单独动作，确认哪个轴产生振动。需要拆下电机，更换齿轮、轴承、减速机
C、确认机器人的负载允许值。超过允许值时，增大负载，或者改变动作程序。
D、加固架台、地板面，提高其刚性。难于加固架台、地板面时，通过改变动作程序,可以缓和
正确答案：C
答案解析：差范围内。确认是否夹杂异物，如有异物，将其去除掉。 振动。 等部件。
30、抛光打磨机器人工作站系统一般由工业机器人、打磨机具、力控制

设备、终端执行器等外围设备硬件系统和( )软件系统组成。
A、机器人 i/o　模块
B、PLC 控制
C、机器人力矩
D、上位机监控
正确答案：C
31、液压驱动机器人是使用液体油液来驱动执行机构的，这种驱动方式的优点是（ ）
A、宜在高温或低温场合作业
B、传动平稳
C、结构紧凑
D、负载能力强
正确答案：A
32、PLC 主机部分包括（ ）、系统程序存储器和用户程序及数据存储器。
A、输入/输出接口
B、中央处理器（CPU）
C、网口
D、打印机接口
正确答案：B
33、以下对扭力扳手使用不规范的是：（ ）
A、根据工件所需扭矩值要求，预设扭矩值为标准扭矩增加 15%
B、如长期不用，调节标尺刻线退至扭矩最小数值处
C、预设扭矩值时，将扳手手柄上的锁定环下拉，同时转动手节标尺主刻度线和微分刻度线数值至所需扭矩值。调节好后，松环，手柄自动锁定
D、在扳手方榫上装上相应规格套筒， 套住紧固件，并再在手慢用力。加外力时必须按标明的箭头方向。 适当拧紧到发出信号　　的一声（已达到预设扭矩值） 停止加力。
正确答案：A
34、动作级编程语言又可以分为关节级编程和（）编程两种动作编程。
A、传感器级
B、对象级
C、任务级
D、末端执行器级
正确答案：D

35、对末端执行器中平移型手爪描述不正确的是（ ）
A、多通过驱动器和驱动元件带动平行四边形铰链机构实现手指平移
B、通过手指的指面做直线往复运动，或平面移动来实现张开和闭合动作的
C、只有平面平行移动机构一种类型
D、常用的斜楔传动、齿条传动、螺旋传动等均可适用于手爪结构
正确答案：C
36、使用扭力扳手应特别注意： （ ）
A、不要用管子加长手柄，将损坏扭力扳手而引起准确度的误差
B、不要使用扭力扳手来松动螺钉，因为过大的扭矩值会造成扭力的损坏
C、确实保证调节棘轮到其正确位置，没有调到正确位置，将造成棘轮的损害和事故
D、以上皆是
正确答案：D
37、下列哪几项是弧焊机器人的基本性能（ ）① 设定焊接条件（电流、电压、速度等）； ② 摆动功能； ③ 坡口填充功能； ④ 负载大（50~150kg）
A、②③④
B、①②③④
C、①②
D、①②③
正确答案：D
38、网络间的数据通信分为两种形式： （ ）和并行通信。
A、以太网通信
B、RS232
C、RS485
D、串行通信
正确答案：D
39、下面焊接中以机械能为焊接能源的是（ ）
A、高频焊
B、电阻焊
C、电渣焊
D、摩擦焊
正确答案：D

40、在机器视觉应用中，第一步都是采用图案匹配技术定位相机视场内的（）。

A、物品或高度

B、面积或特征

C、物品或特征

D、颜色或特征

正确答案：C

41、 视觉系统发送字符　　给到 PLC 转换成 ASCII 码的值为（）。

A、5

B、80

C、55

D、53

正确答案：D

42、在弧焊工作站中，当熔滴的过度形式为短路过度，板厚为 2、5mm 到 4mm 时，焊丝的直径应为()

A、1、6mm

B、以上都可以

C、1、0 到 1、4mm

D、0、5 到 0、8mm

正确答案：B

43、由于许多机器视觉系统在测量物品特征时能够将公差保持在 0.03mm 以内，因此，它们能够解决许多传统上通过（ ）来解决的应用。

A、接触式测量

B、非接触式测量

C、红外线测量

D、传感器测量

正确答案：A

44、不属于连线时总结的注意事项的是：（ ）

A、注意顺序

B、注意量程

C、注意加减

D、注意交叉

正确答案：C

45、为了便于描述， 需给机器人及其系统中的其他物体建立一个基础坐

这个坐标系被称为（）

A、工具坐标系

B、工件坐标系

C、以上都不是

D、世界坐标系

正确答案：D

46、（）是指机器视觉系统通过计算物品上两个或以上的点或者几何位置之间的距离来进行测量，然后确定这些测量结果是否符合规格。

A、测量应用

B、识别应用

C、检验应用

D、引导应用

正确答案：A

47、不属于典型的弧焊机器人工作站的是( )

A、焊接工装系统

B、机器人系统

C、焊接电源系统

D、吸盘

正确答案：D

48、不属于并联机器人的优点的是( )

A、高刚度

B、高精度

C、高负载（惯性比）

D、工作空间大

正确答案：C

49、卡尺一般用于厚度及深度的测量，游标尺等分 10 格的游标卡尺精度可以精确到：（）

A、0.1mm

B、0.02mm

C、0.05mm

D、0.01mm

正确答案：A

50、下面关于并联机器人描述错误的是( )

A、其手腕安装平台的运动通过主动臂的伸缩或悬挂点的水平、倾斜、垂

以上内容仅为本文档的试下载部分，为可阅读页数的一半内容。如要下载或阅读全文，请访问：https://d.book118.com/097146113166006052