

----单选

滚珠丝杠螺母副结构类型有外循环插管式和_____等类型.

收藏

A.

内循环反向器式

B.

外循环反向器式

C.

内、外双循环

D.

内循环插管式

回答错误!正确答案: **B**

PWM 指的是_____.

收藏

A.

计算机集成系统

B.

可编程控制器

C.

机器人

D.

脉宽调制

回答错误!正确答案: **D**

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_____.

收藏

A.

转换电路

B.

调制电路

C.

控制电路

D.

逆变电路

回答错误!正确答案: **A**

下列关于机电一体化的说法中正确的是_____.

收藏

A.

机电一体化设计主要是指产品的设计,不需要系统论方面的知识

B.

机电一体化技术是由传统机械技术及电子技术两方面技术构成

C.

机电一体化是指机电一体化技术,而不包含机电一体化产品

D.

机电一体化技术是以机械为主体

回答错误!正确答案: **D**

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.

收藏

A.

换向结构

B.

检测环节

C.

存储电路

D.

转换电路

回答错误!正确答案: **B**

电压跟随器的输出电压_____ 输入电压.

收藏

A.

大于等于

B.

大于

C.

小于

D.

等于

回答错误!正确答案: **D**

滚珠丝杠螺母副结构类型有两类:外循环插管式和_____.

收藏

A.

内循环反向

B.

内循环插管式

C.

外循环反向器式

D.

内、外双循环

回答错误!正确答案: **A**

受控变量是机械运动的一种反馈控制系统称_____.

收藏

A.

伺服系统

B.

工业机器人

C.

顺序控制系统

D.

数控机床

回答错误!正确答案: **A**

下列关于机电一体化系统的伺服系统稳定性说法中错误的是_____.

收藏

A.

自动控制理论可被用来研究分析系统的调节特性; 系统辨识理论可被用来研究与确定系统各环节的动态参数

B.

可采用自动控制理论与系统辨识方面提高伺服系统稳定性

C.

在其工作范围内伺服系统应该是稳定的

D.

伺服系统稳定性主要不是取决于系统的结构及组成元件的参数

回答错误!正确答案: **D**

连续路径控制类中为了控制工具沿任意直线或曲线运动,必须同时控制每一个轴的_____使得它们同步协调到达目标点.

收藏

A.

位置和方向

B.

位置和速度

C.

速度和加速度

D.

位置和加速度

回答错误!正确答案: **B**

下面关于机电一体化系统五个组成要素叙述中错误的是_____.

收藏

A.

五个要素是并列的,即在系统中所起的作用是相同的

B.

五个要素中机械本体是“主体”

C.

五个要素中执行部分是“手足”

D.

五个要素中控制部分“核心”

回答错误!正确答案: **A**

有一个步进电机,其转子数目为 4,采用三相六拍方式驱动,外接 50Hz 交流电,其步距角为_____.

收藏

A.

7.5°

B.

45°

C.

15°

D.

30°

回答错误!正确答案: **C**

下列关于 SPWM 说法中错误的是_____.

收藏

A.

SPWM 即正弦波脉冲宽度调制

B.

SPWM 主要特点是在脉冲宽度调制时,采用标准方波信号信作为调制波

C.

SPWM 得到的脉冲信号为等高不等宽的脉冲,其宽度的调制是正弦的,各脉冲宽度与正弦曲线下对应的面积近似成正比,等效于正弦波,谐波成分少

D.

SPWM 原理是采用等腰三角形波形作为载波与正弦调制波相比较,得到一组幅值相等而脉冲宽度随时间按正弦规律变化的矩形脉冲

回答错误!正确答案: **B**

关于滚珠丝杠,下列说法中错误的是_____.

收藏

A.

其基本导程越大,传动精度越高

B.

其螺纹长度,代表了其工作行程

C.

其公称直径代表其承载能力

D.

其基本导程越小,传动精度越高

回答错误!正确答案: **A**

下列关于 PPI8255 芯片的说法中不正确的是_____.

收藏

A.

“2状态下可使用端口 B,用于输入输出

B.

该芯片具有三种工作状态是 0、1 和 2 状态

C.

该芯片在是通用的输入输出端口扩展芯片

D.

该芯片具有端口 A、端口 B 和端口 C 三组端口

回答错误!正确答案: **A**

下列要求中不属于对伺服系统的技术要求的有_____.

收藏

A.

稳定性好且动态响应快

B.

闭环控制

C.

调速范围宽

D.

位移精度高

回答错误!正确答案: **B**

下列关于输入接口设计的说法中错误的是_____.

收藏

A.

当需要操作者输入的指令或参数比较多时,可以选择键盘作为输入接口

B.

对于一些二值化的控制命令和参数,可以采用简单的开关作为输入设备

C.

在输入设备中,一般都需要“去抖”

D.

任何输入设备,都不需要“去抖”

回答错误!正确答案: **D**

CIMS 的含义是_____.

收藏

A.

计算机集成制造系统

B.

加工中心

C.

数控机床

D.

柔性制造系统

回答错误!正确答案: **A**

关于下列关于 8088、Z80 和 8051CPU 的说法错误的是_____.

收藏

A.

8088 为准 16 位系统,而后两者均为 8 位系统

B.

8051 具有 4 个并行口,32 根 I/O 线

C.

8088 寻址范围为 1M,而后两者的寻址范围为 64k

D.

8088 地址数据是分时复用的,而后两者地址数据独立传输

回答错误!正确答案: **D**

关于控制系统基本组成,以下说法中不正确的是_____.

收藏

A.

同等情况下,与单板机模式相比,组合式模式更经济

B.

单板机模式是以单片机和其他微处理器为核心,根据机电一体化产品具体要求专门设计成的

C.

组合式模式是以硬件功能模块通过总线及母板组合成控制系统

D.

机电一体化控制系统的组成形式基本上可以分为单板机模式和组合模式两大类

回答错误 正确答案:

下列关于机电一体化说法中错误的是_____.

收藏

A.

机电一体化是一种以产品和过程为基础的技术

B.

机电一体化是指机电一体化技术,而不包含机电一体化产品

C.

机电一体化以微电子技术,特别是计算机控制技术为核心

D.

机电一体化以机械为主体

回答错误!正确答案: **B**

关于机电一体化数学模型,以下说法中正确的是_____.

收藏

A.

传递函数模型不属于数学模型

B.

当对所研究系统的内部结构和特性尚不清楚、甚至无法了解时,宜采用统计模型法建模

C.

一般而言,对于离散系统,宜用微分方程来建立数学模型

D.

一般而言,对于连续系统,宜用差分方程来建立数学模型

回答错误!正确答案: **B**

数控机床的伺服驱动系统,下列说法中正确的是_____.

收藏

A.

早期的数控机床上多用直流驱动系统

B.

目前数控机床多用直流驱动系统

C.

数控机床的主伺服驱动系统一般都采用无级调速,以适应各种加工方式的需要

D.

数控机床的伺服驱动系统主要包括主轴驱动系统和进给伺服驱动系统

回答错误!正确答案:

下列关于机电一体化系统模型说法正确的是_____.

收藏

A.

描述模型极不精确,不属于机电一体化系统模型

B.

对于离散系统,可以建立微分方程,然后通过拉普拉斯变换建立传递函数

C.

对于任何机电一体化系统,都可用拉普拉斯变换建立模型

D.

机电一体化模型包括物理模型、数学模型和描述模型三种

回答错误!正确答案: **D**

SCM 指的是_____.

收藏

A.

柔性制造系统

数控机床

C.

单片机

D.

计算机集成制造系统

回答错误!正确答案:

关于直流伺服电动机,下列说法中错误的是_____.

收藏

A.

易于实现宽范围的无极变速的优点

B.

电刷为易损件,故寿命较低

C.

具有高寿命的优点

D.

具有较高的响应速度、较高精度和频率的优点

回答错误!正确答案: **C**

下面关于机电一体化系统五个组成要素叙述中正确的是_____.

收藏

A.

五个要素中控制部分不是核心

B.

五个要素中执行部分是主体

C.

五个要素中机械本体是主体

D.

五个要素是并列的,即在系统中所起的作用是相同的

回答错误!正确答案:

齿轮传动的总等效惯量随传动级数_____ .

收藏

A.

减小而减小

B.

变化而不变

C.

增加而减小

D.

增加而增加

回答错误!正确答案: **C**

电可擦写可编程只读存储器指的是_____.

收藏

A.

EEPROM

B.

EPROM

C.

RAM

D.

ROM

回答错误 正确答案:

关于 8086/8088CPU 的最小工作模式,正确的为_____.

收藏

A.

最小工作模式下,应把其 33 管脚 MN/MX 接+5V

B.

最小工作模式下,应把其第 33 管脚 MN/MX 接地

C.

其 29 管脚 LOCK(WR)信号为总线锁定信号

D.

该模式下可以有多个 CPU

回答错误!正确答案: **A**

PID 称为_____ 控制算法.

收藏

A.

比例微分

B.

比例积分

C.

比例积分微分

D.

比例

回答错误!正确答案: **C**

齿轮传动的总等效惯量与传动级数_____.

收藏

A.

有关

B.

在一定级数内有关

C.

无关

D.

在一定级数内无关

回答错误!正确答案:

加速度传感器的基本力学模型是_____.

收藏

A.

弹簧 质量系统

B.

弹簧—阻尼系统

C.

阻尼—质量系统

D.

弹簧系统

回答错误!正确答案: **C**

下列不属于数字滤波的是_____.

收藏

A.

算术平均滤波

B.

加权平均滤波

C.

RC 滤波

D.

滑动平均滤波

回答错误!正确答案: C

FMS 指的是_____.

收藏

A.

计算机集成制造系统

B.

柔性制造系统

C.

可编程控制器

D.

数控机床

回答错误!正确答案: B

关于需求预测,错误的是_____.

收藏

A.

预测必须估计到可能的误差

B.

预测的时间越长越可靠

C.

对群体的预测比对个体的预测更可靠

D.

预测方法确定前可先进行试验

回答错误!正确答案: **B**

关于伺服执行元件液压式、气压式和电动式特点,以下说法中正确的是_____.

收藏

A.

液压式伺服执行元件,难与微机相连接,且输出功率小

B.

电动式伺服执行元件,无污染,且抗过载能力强

C.

气压式伺服执行元件,输出功率大,传动平稳

D.

电动式伺服执行元件,易与微机相连接,但抗过载能力差

回答错误!正确答案: **D**

以下可对异步电动机进行调速的方法是_____.

收藏

A.

改变电动机的供电频率

B.

改变电压的相位

C.

改变电压的大小

D.

改变电动机转子绕组匝数

回答错误!正确答案: **A**

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_____.

收藏

A.

DSP

B.

单片机

C.

PLC

D.

2051

回答错误!正确答案: **C**

Mechatronics 的是指_____.

收藏

A.

电子学

B.

拼写错误的词

C.

机电一体化

D.

机械学

回答错误!正确答案: **C**

机电一体化系统对控制系统的基本要求,以下说法中错误的是_____.

收藏

A.

系统必须具有一定的响应速度

B.

控制系统的控制精度要

C.

控制系统采用的芯片位数越多约好

D.

系统必须是稳定的,这是一个控制系统能交付使用的首要条件

回答错误!正确答案: **C**

关于机电一体化系统模型,以下说法中正确的是_____.

收藏

A.

一般而言,对于离散系统,宜用微分方程来建立数学模型

B.

根据相似原理,把真实系统按比例放大缩小制成相模型,且其状态变量与原系统完全相同,此类模型被称为描述模型

C.

用数学方程(或结构方框图等)来描述系统性能的模型,被称为物理模型

D.

根据相似原理,把真实系统按比例放大缩小制成相模型,且其状态变量与原系统完全相同,此类模型被称为物理模型

回答错误!正确答案: **D**

关于存储器芯片,下列说法中不正确的是_____.

收藏

A.

EPROM 智能用专用设备写入数据

B.

存储器主要可分为只读存储器 ROM 和随机存取存储器 RAM

C.

扩展内存时,可采用多片芯片进行扩展

D.

ROM 存储器的数据可被 CPU 改写

回答错误!正确答案: **D**

在机电一体化产品中,不属于输入设备有_____.

收藏

A.

穿孔纸带

B.

二进制码拨盘

C.

键盘

D.

显示器

回答错误!正确答案: **D**

代表反应式步进电机的是_____

收藏

A.

*** FG ***

B.

*** BFG ***

C.

*** BF ***

D.

*** BY ***

回答错误!正确答案: C

直流测速发电机输出的是与转速_____

收藏

A.

成正比的直流电压

B.

成反比的直流电压

C.

成反比的交流电压

D.

成正比的交流电压

回答错误!正确答案: A

关于交流伺服电动机,下列说法中错误的是_____.

收藏

A.

可采用变频调速和改变转差率调速

B.

可采用变级调速和改变转差率调速

C.

电刷为易损件,故寿命较低.

D.

可采用改变转差率调速

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/157136201122006156>