人工智能机器人系统集笔试题目

下面不是智能机器人的关键技术的是（　　）
A.人机接口技术
B.传感器技术
C.智能控制技术
D.协作技术
答案：　D　　分数:2　　分类:机器人　　标签:简单

在对机器□进行示教时，外部设备发出的启动信号（　　）。

A.无效
B.有效
C.延时后有效
D.视情况而定
答案:A　　分数:2　　分类:机器人　　标签:较难

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　　分数:2　　分类:机器人　　标签:简单

数字通信系统与模拟通信系统的主要区别是（ ）。
A.载波频率不一样
B.编码方式不一样
C.调制方式不一样
D.信道传送的信号
答案:D　　分数:2　　分类:机器人　　标签:较难

在机器人坐标系的判定中，我们用右手中指指向（　）。
A.X 轴
B.Y 轴
C.Z 轴
D.R 轴
答案:C　　分数:2　　分类:机器人　　标签:简单

机器人正常运行时，末端执行器工具中心点能在空间活动的范围是（　）。

A.灵活工作空间
B.次工作空间
C.工作空间
D.奇异形位
答案:C　　分数:2　　分类:机器人　　标签:简单

下面哪项不属于智能机器人内部传感器（　　）
A.加速度传感器
B.倾斜角传感器
C.视觉传感器
D.方位角传感器
答案:　C　　分数:2　　分类:机器人　　标签:简单

力控制方式的输入量和反馈量是（　　）。
A.位置信号
B.力（力矩）信号
C.速度信号
D.加速度信号
答案:B　　分数:2　　分类:机器人　　标签:简单

第三代智能机器人的核心是具有（　　）的能力。
A.手持示教
B.环境感知
C.具有类似人的感觉能力
D.认知智能的能力
答案:　D　　分数:2　　分类:机器人　　标签:简单

□业机器□的(　　）直接与工件相接触。

A.手腕
B.手指
C.关节
D.手臂
答案:B　　分数:2　　分类:机器人　　标签:简单

_____的侧重点在于研究图像的内容。
A.图像采集
B.图像处理
C.图像分析
D.结果输出
答案：C　分数:2　　分类：视觉　　标签:一般
解析：

_____根据实际需求所设计的一套处理被测物体图像的算法，并输出相关的系统逻辑运动控制信号，属于机器视觉的核心。

A.光源

B.镜头

C.相机

D.图像处理软件

答案：D　　分数:2　　分类：视觉　　标签:简单

解析:

_____所输出的信号形式为标准的模拟量视频信号，需要配专用的图像采集卡将模拟信号转化为计算机可以处理的数字信号，以便后期计算机对视频信号的处理与应用。

A.模拟相机

B.数字相机

C.黑白相机

D.彩色相机

答案：A　　分数:2　　分类：视觉　　标签:一般

中国最常用是_____条形码。

A.EAN条形码

B.UPC条形码

C.二五条形码

D.128条形码

答案：A　　分数:2　　分类：视觉　　标签:一般

解析:

系统检测精度要求高，应该选择_____镜头。　　（　）

A.定焦镜头

B.远心镜头

C.变焦镜头

D.显微镜头

答案：B　　分数:2　　分类：视觉　　标签:难

解析:

为了让工业机器人能完成三维空间的工作，至少需要（）个自由度。

A.3

B.4

C.5

D.6

答案:D　　分数:2　　分类:机器人　　标签:简单

_____是尺寸测量技术中应用最广泛的一种测量。

A.长度

B.角度

C.直径
D.弧度
答案：A　　分数:2　　分类：视觉　　标签:一般
解析：

光圈在较小的情况下，图片亮度相对_____，工件和背景的对比度相对_____。　（　）
A.一般　　一般
B.较暗　　较低
C.较亮　　较高
D.较暗　　较高
答案:B　　分数:2　　分类：视觉　　标签:一般

什么是图像识别的准确率？
A.图像识别的成功次数
B.图像识别的尝试次数
C.图像识别的成功次数 x 图像识别的尝试次数
D.图像识别的成功次数÷图像识别的尝试次数
答案:C　　分数:2　　分类:Python
解析:

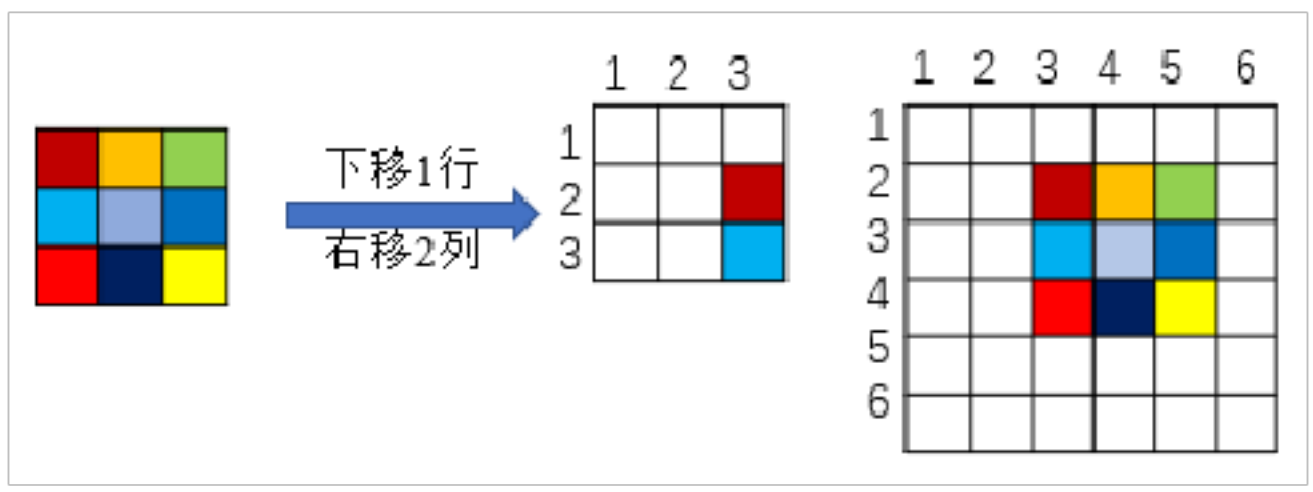
_____光源能够更好的打出铜、金、铝之间的差异。　（　）
A.蓝色
B.红色
C.白色
D.黄色
答案：　　分数:2　　分类：视觉　　标签:难
解析：

影响语音识别准确率有哪些因素？
①声学模型 ②语言模型 ③录音周边环境
A.①③
B.①②
C.②③
D.以上都是
答案:D　　分数:2　　分类:Python
解析:

正确的图像识别流程是以下哪一项？
A.图像预处理→图像采集→特征提取→图像识别
B.图像预处理→特征提取→图像采集→图像识别
C.特征提取→图像采集→图像预处理→图像识别

D.图像采集→图像预处理→特征提取→图像识别
答案:D　　分数:2　　分类:Python
解析:

下图展示的是哪种图像变换？　（　）



A.图像平移
B.图像旋转
C.图像投影
D.图像缩放
答案：A　　分数:2　　分类：视觉　　标签:简单
解析:

生物特征识别技术是指通过个体生理特征或行为特征对个体身份进行识别认证的技术。下列技术不属于生物特征识别技术的是？
A.人脸识别
B.3D 识别
C.虹膜识别
D.声纹识别
答案:B　　分数:2　　分类:Python
解析:

_____可均匀照亮平面，加强划刻，凹陷，或压印特征，在镜面，漫射和/或吸收表面形成对比，降低透明外壳或遮盖物的透过率。
A.条形光源
B.环形光源
C.同轴光源
D.背光源
答案：C　　分数:2　　分类：视觉　　标签:难
解析:

下面哪个不是 Python 合法的标识符？
A.int32
B.40XL
C.self
D.__name__

答案:B　　分数:2　　分类:Python
解析:

下列哪一项是由 PLC生产厂家编写的，固化到 ROM中（ ）

A.系统程序

B.用户程序

C.工作程序

D.用户数据

答案:A　分数:2　　分类:PLC 笔试题　　标签:常识，一般

PLC电池电压降低至下限，处理方法是（ ）

A.没关系

B.及时更换电池

C.拆下电池停用

D.关机后重启

答案:B　　分数:2　　分类:PLC 笔试题　　标签:常识，一般

PLC的工作过程不包括（ ）

A.程序处理

B.自动刷新

C.输入处理

D.输出处理

答案:B　　分数:2　　分类:PLC 笔试题　　标签:常识，一般

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　分数:2　　分类:PLC 笔试题　　标签:常识，一般

PLC的运算和控制中心是（ ）

A.存储器

B.I/O 系统

C.微处理器

D.寄存器

答案:C　分数:2　分类:PLC笔试题　标签:常识，一般

[不定项选择题]以下说法正确的是（ ）

A.机械限位是通过机械零件限位来实现机器人位置的限制

B.软件限位是基于保护，通过软件来实现机器人位置的限制

C.机器人运行过程中出现突发情况时可按下急停开关，使控制柜伺服驱动断电，机器人紧急停止

D.以上说法都正确

答案:ABCD　分数：4　分类:机器人　标签:简单

[不定项选择题]智能机器人根据其智能程度的不同，可以分为（　）。

A.传感型机器人

B.交互型机器人

C.自主型机器人

D.装配型机器人

答案:ABC　分数:4　分类:机器人　标签:简单

[多选题]条形光源的典型应用有_____。

A.包装文字检测

B.纸张质量检测

C.制造物裂纹检测机

D.电子部件的形状识别和大小的检测

答案：ABCD　分数:4　分类：视觉　标签:难

解析：

[多选题]同轴光源的典型应用有_____。
A.金属表面缺陷检测
B.集成电路的管脚字符
C.芯片和硅晶片的破损检测
D.制造物裂纹检测机
答案：ABC　　分数:4　　分类：视觉　　标签:一般
解析：

[多选题]图像采集硬件系统包括_____。
A.相机
B.镜头
C.光源
D.机器人
答案：ABC　　分数:4　　分类：视觉　　标签:一般
解析：

. 多选题]常用的特征提取方法有_____。
A.颜色直方图法
B.颜色矩法
C.颜色集法
D.以上都不是
答案：ABC　　分数:4　　分类：视觉　　标签:难
解析：

[多选题]在 Dobot Vision Studio中，那些算法工具属于定位的工具？
A.圆查找
B.特征匹配
C.直线查找
D.边缘交点
答案：ABCD　　分数:4　　分类：视觉　　标签:一般
解析：

[多选题]常用的条形码识别算法有_____。
A.宽度测量法
B.平均值法
C.相似边距离测量法
D.最小二乘法
答案：ABC　　分数:4　　分类：视觉　　标签:一般
解析：

[多选题]矩阵式二维码主要有_____等码制。
A.QR码

B.Data Matrix
C.Maxi Code
D.CODE49
答案：ABC　　分数:4　　分类：视觉　　标签:一般
解析：

[多选题]尺寸测量是机器视觉技术最普遍的应用行业，包括____等都是典型的物件待测几何参数。
A.角度
B.孔径
C.直径
D.长度
答案：ABCD　　分数:4　　分类：视觉　　标签:一般
解析：

[多选题]属于角度测量范围的是_____。
A.螺母正视图中每条边的夹角大小及是否相等
B.零件底面与侧面的垂直度检测
C.弯管的夹角测量
D.圆弧的角度
答案：ABCD　　分数:4　　分类：视觉　　标签:一般
解析：

[不定项选择题]下列实现变量 a 值为字符串“Hello ”,b 变量值为“mooc”下列选项属于正确字
符串运算的是？
A.a+b
B.a*2
C.'h' in a
D.a+'b'
答案:ABCD　　分数:4　　分类:Python
解析:

[不定项选择题]一个算法一般应该具有的基本特征包括？
A.无穷性
B.输入项
C.确切性
D.可行性
答案:BCD　　分数:4　　分类:Python

[不定项选择题]a={'c':1,"d':2};b=['e','f'];　　获取元素的方式正确的为？
A.a['c']
B.a['d']
C.b[0]

答案:ABC　　分数:4　　分类:Python
解析:

不定项选择题]深度学习方向的第三方库是?
A.TensorFlow
B.Keras
C.Scikit-learn
D.PyTorch
答案:ABCD　　分数:4　　分类:Python
解析:

[不定项选择题]下列关于 OpenCV操作描述正确的有?
A.cv2.imwrit()　方法可以读取图片
B.cv2.imread()　方法可以显示图像
C.cv2.resize()　方法可以缩放等几何变换
D.cv2.filp()　方法可以翻转图像
答案:CD　　分数:4　　分类:Python
解析:

[不定项选择题]下列关于 OpenCV操作描述正确的有?
A.cv2.waitKey()　等待图片关闭
B.cv2.destroyAllWindows()　销毁所有窗口
C.cv.VideoCapture.release()　释放视频,关闭摄像头
D.cv2.VideoCapture.read ()　读取该文件/摄像头的下一帧
答案:ABCD　　分数:4　　分类:Python
解析:

[不定项选择题]PLC的循环扫描工作中每一扫描周期的工作阶段是（ ）。

A.输入采样阶段

B.程序监控阶段

C.程序执行阶段

D.输出刷新阶段

E.自诊断阶段

答案:ACDE　　分数:4　　分类:PLC笔试题　　标签:常识，一般

[不定项选择题]机器人导航需要具备能力有（　　）。
A.全局定位能力
B.目标识别能力
C.障碍物检测能力

导航与定位技术
答案:ABCD　　分数:4　　分类:机器人　　标签:简单

[不定项选择题]多关节机器人常见的有（　　）。
A.四轴
B.五轴
C.六轴
D.七轴
答案:AC　　分数:4　　分类:机器人　　标签:简单

[不定项选择题]机器　能□的评价标准包括：（　）

A.智能
B.机能
C.动能
D.物理能
答案:ABD　　分数:4　　分类:机器人　标签:较难

[多选题]表面缺陷包括　　。
A.金属表面的划痕、斑点、孔洞
B.纸张表面的色差、压痕
C.玻璃等非金属表面的夹杂、破损、污点、划痕
答案：ABC　　分数:4　　分类：视觉　　标签:一般
解析:

[不定项选择题]当点动或存点的方法不正确或机械臂使用不当时,比如使机械臂限位或处于奇异点，会触发报警，清除报警方法有（）。
A.如果是限位报警，则将机器人使能，在关节坐标系下反向点动限位的轴即可清除报警
B.按下急停按钮
C.如果是限位报警以外的报警，在报警界面单击清除报警说明
D.如果是限位报警以外的报警，若无法清除报警，则重新启动机械臂
答案:ACD　分数:4　　分类:机器人　　标签：简单
解析：清除报警方法：如果是限位报警，则将机器人使能，在关节坐标系下反向点动限位的轴即可清除报警；如果是其他报警，在报警界面单击清除报警说明。若无法清除报警，则重新启动机械臂。

[不定项选择题]下列指令中，可以控制机器人运动的指令有（）。
A.Move(P1)
B.MoveJ(P)
C.DO(1,ON)
D.Go(P6)
答案:ABD　分数：4　　分类:机器人　　标签：简单
解析:

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/687015162041006041