

## 机器人运维员理论题库（判断）

1. 晶体管是电流控制型半导体器件，而场效应晶体管则是电压型控制半导体器件。

对(正确答案)

错

2.

按基本动作机构，工业机器人通常可分为直角坐标机器人、圆柱坐标机器人、球面坐标机器人和关节型机器人等类型。

对(正确答案)

错

3. 机器人的工作速度是指单关节速度。

对

错(正确答案)

4. 表面结构代号在图样上标注时，符号从材料内指向并接触表面。

对

错(正确答案)

5. 于检测物体接触面之间相对运动大小和方向的传感器是滑动觉传感器。

对(正确答案)

错

6. 程序校准完成后，校准程序所在的模型的位置也会发生改变。

对(正确答案)

错

7. 机器人的自由度数等于关节数目。

对(正确答案)

错

8. 仿真程序编辑器以其快速的编程方法可完全替代虚拟示教器编程。

对

错(正确答案)

9. 设置机器人参数时，需在手动模式下进行。

对(正确答案)

错

10.

机器人编程语言功能包括运算、决策、通信、机械手运动、工具指令及传感器数据处理。

对

错(正确答案)

11. 换向阀靠近弹簧-侧的方位为常态。

对(正确答案)

错

12. FANUC机器人设置的急停按钮位于机器人的本体上。

对

错(正确答案)

13.

应聘信是在不知道用人单位是否需要聘用人员的情况下，向用人单位介绍自己的基本情况，标明自己就业意向的一种书信。

对

错(正确答案)

14.

位置寄存器是记录位置信息的寄存器，可以进行加减运算，用法和寄存器计算指令类似。

对(正确答案)

错

15. 机器人工具坐标系的X对Z方向随着机器人动作而发生变化。

对(正确答案)

错

16. 机器人轨迹泛指工业机器人在运动过程中所走过的路径。

对

错(正确答案)

17. 在RLC串联电路中，总电压的有效值总会大于各元件的电压有效值。

对

错(正确答案)

18. 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。

对

错(正确答案)

19. 允许机器人手臂各零件之间发生相对运动的机构称为关节。

对(正确答案)

错

20.

液压驱动的特点是动力大、力或力矩惯性比大、相应快速、易于实现直接驱动等。

对(正确答案)

错

21. 手动运行机器人程序时,既可以顺序执行指令,也可以倒序执行指令。

对(正确答案)

错

22. 机器人的运行时间是指执行程序的时间,包括暂停时间。

对

错(正确答案)

23. 机器人从点P1点运动到P2点, CNT20的轨迹比CNT50的轨迹更接近直线。

对

错(正确答案)

24. 由电阻应变片组成电桥可以构成测量重量的传感器。

对(正确答案)

错

25. MotionPRO运动优化模块可以对TP程序进行优化，包括对节拍和路径的优化。

对(正确答案)

错

26. 外部模型导入的模块决定了其本身的作用，与形状无关。

对(正确答案)

错

27. 铜绞线用符号TJ表示。

对(正确答案)

错

28. 在创建PART模型后，必须将其添加到载体模型（如FIXTURE）.上才能使用。

对(正确答案)

错

29. 兆欧表测量时，表要水平放置,手摇速度控制在120r/min左右。

对(正确答案)

错

30. 编写、修改位置寄存器的注解，可直接在程序中修改。

对

错(正确答案)

31.

目前离线编程占据着主流的地位,机器人编程将会朝着在线示教编程的方向发展。

对

错(正确答案)

32. 职业待遇就是薪酬待遇。是人们在从事相关的劳动活动后获得的合法收入。

对(正确答案)

错

33. 绘制机械图样时，尽采用1:1的比例。

对(正确答案)

错

34. 稳压管的动态电阻越小稳压性能越好。

对(正确答案)

错

35. 使用二点法可以对FANUC机器人进行工具坐标的标定。

对(正确答案)

错

36. 电气系统图是指二次设备按一定次序连接成的电路图。

对

错(正确答案)

37. 气动动力系统可直接使用压缩空气站的气源，使用的气体压力约为0.5-1Mpa。

对

错(正确答案)

38. 任何情况下，只要操作机器人就必须在之前对机器人执行原点校准操作。

对

错(正确答案)

39. 互感系数与电流大小有关、与电压大小无关。

对

错(正确答案)

40. 在装配图中两个零件的非接触面画一条轮廓线。

对

错(正确答案)

41. 扩力机构可将夹紧力扩大或改变夹紧力的方向。

对(正确答案)

错

42. 预热处理的目的是提高材料的强度和刚度。

对

错(正确答案)

43. 电路由一种稳态过渡到另一种稳态所经历的过程称过渡过程，也叫“暂态”。

对(正确答案)

错

44. 电路中电流的方向是指电路中自由电子运动的方向。

对

错(正确答案)

45. 电路中有电压存在一定有电流，有电流流过一定有电压。

对(正确答案)

错

46. 从生产计划的角度看，EPR 在生产计划的前端，MES 在生产计划的后端。

对(正确答案)

错

47. 计算机辅助设计模型是在CAD之后形成的，是静态的。

对(正确答案)

错

48.

机电一体化的发展，在20世纪60年代以前为第一阶段，这一阶段被称为“初级阶段”

。

对(正确答案)

错

49. 传感器包括敏感元件、转换元件。

对(正确答案)

错



50. 对于传动精度要求高的降速齿轮传动链，可按输出轴转角误差最大原则设计。

对

错(正确答案)

51. 控制按钮是一种用于长时接通或分断小电流电路的自动控制电器。

对

错(正确答案)

52. 工业机器人最早出现在日本。

对

错(正确答案)

53. 机器人的一个自由度对应一个关节，所以自由度与关节的概念是相等的。

对(正确答案)

错

54.

步进电机多为开环控制，控制简单但功率不大，多于高精度，小功率机器人系统。

对

错(正确答案)

55. 工业机器人的手部是装在工业机器人手腕上直接抓握工件或执行作业的部件。

对(正确答案)

错

56.

机器人的三大矩阵指的是齐次坐标变换矩阵、速度雅可比矩阵和力雅可比矩阵。

对(正确答案)

错

57.

编码器码盘上码道数就是它的二进制数码的位数，最外圈代表最高位，最内圈代表最低位。

对

错(正确答案)

58.

机器人编程主要有三种方式:机器人语言编程、机器人示教编程、机器人离线编程，其中离线编程是目前机器人主流控制方式。

对

错(正确答案)

59. 用于支撑和调整手腕和末端执行器位置的的部件是末端执行器。

对

错(正确答案)

60. 动作级编程语言是最高一级的机器人语言。

对

错(正确答案)

61. 机器人的自由度数等于关节数目。

对(正确答案)

错

62. 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。

对

错(正确答案)

63.

视觉系统在导航系统中可用来分析一个场景，然后找出需要避开的障碍及可行的路径。

对(正确答案)

错

64. 欧拉变换矩阵反映的是机器人关节运动速度和机器人末端速度的映射关系。

对

错(正确答案)

65.

对机器人的维护定期维护，移去润滑脂出口的直通式压注油杯，将机器人体内的陈旧润滑脂倒出。

对(正确答案)

错

66. 目前，大负载工业机器人的驱动系统中转矩传动主要采用谐波减速器。

对

错(正确答案)

67.

位姿重复性表示指令位置和从同一方向接近指令位姿时的实到位姿平均值之间的偏差。

对

错(正确答案)

68. PLC的随机存储器RAM用来存放系统程序。

对

错(正确答案)

69. PLC输入接口电路通常有两类:直流输入型和交流输入型。

对(正确答案)

错

70. 在自动模式和手动模式下，示教器的[HOLD]按键和[急停开关]永远有效。

对(正确答案)

错

71. 工件坐标系/用户坐标系是建立在世界坐标系下的一个笛卡尔坐标系。

对(正确答案)

错

72. 干涉区的设置分为绝对干涉区和相对干涉区。

对

错(正确答案)

73. 通过电阻上的电流增大到原来的3倍，它所消耗的电功率也增大到原来的3倍。

对

错(正确答案)

74. 六关节机器人的机械结构由四大部分构成:机身、臂部、肘部和腕部。

对

错(正确答案)

75. 机器人二自由度腕部关节有RR、BB、RB三种表示方法。

对

错(正确答案)

76. 腕部的驱动方式分为直接驱动腕部和间接驱动腕部。

对

错(正确答案)

77. 机器人三自由度腕部关节有RRR、BBR、RBR三种表示方法。

对(正确答案)

错

78. 能用于减速的机械传动，常见的有齿轮传动、带传动、链传动、蜗杆传动。

对(正确答案)

错

79. 位置传感器，能感受被测物的位置并转换成可用输出信号的传感器。

对(正确答案)

错

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/058132002015006032>