

## 仪器仪表题库（含答案）

### 一、单选题（共 52 题，每题 1 分，共 52 分）

1. 如果更换机器人本体和控制柜的组合，要在新控制柜的零位设定中输入（ ）的零位码盘数值。

- A、旧控制柜
- B、新机器人本体
- C、原机器人本体
- D、新控制柜

正确答案：C

2. 校验精度为 1.5 级而量程为 6.0MPa 的工业压力表，选用的标准压力表的精度和量程为（ ）。

- A、0.25 级，10Mpa
- B、0.6 级，10Mpa
- C、0.4 级，16Mpa
- D、0.25 级，16Mpa

正确答案：A

3. 喷涂、地面磨光、钢铁架加工作艰苦，迫切需要采用机器人来改善工人的工作环境。（ ）可进行昼夜施工，缩短工期，保证工程质量。

- A、农、林、水产及矿业机器人
- B、建设行业机器人
- C、食品行业机器人
- D、医疗康复机器人

正确答案：B

4. 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。

- A、运动传递

- B、都不是
- C、运动快慢
- D、运动能量

正确答案：A

5. 螺旋桨在高速运转下，要对其进行（ ）测试，保证桨叶的工作稳定

- A、静平衡
- B、动不平衡
- C、动平衡
- D、静不平衡

正确答案：C

6. 步行机器人的行走机构多为（ ）。

- A、连杆机构
- B、滚轮
- C、履带
- D、齿轮机构

正确答案：A

7. 常用的手臂回转运动机构不包括以下哪种（ ）。

- A、齿轮传动机构
- B、链轮传动机构
- C、连杆机构
- D、丝杠螺母机构

正确答案：D

8. 无人机飞行摇杆常规操作方式是（ ）。

- A、人工修正
- B、姿态遥控和舵面遥控
- C、姿态遥控
- D、自动控制

正确答案：B

9. 若飞控显示“Compass not healthy”，则表示（ ）。

- A、需要校正罗盘
- B、需要校正遥控器
- C、外置罗盘损坏
- D、磁场强度存在干扰

正确答案：C

10. 无人机开展调试工作前，以下需要进行连接线路的检查的是（ ）。

①飞控板针脚上的标记与电调线序是否一致②电调连接的电动机是否连接到对应的飞控板的电调上③飞控板与遥控接收机连接的线路是否正确④各模块的电源连线是否正确。

- A、②③④
- B、①③④
- C、①②③④
- D、①②④

正确答案：C

11. 下面哪一项不属于工业机器人子系统（ ）。

- A、导航系统
- B、驱动系统
- C、人机交互系统
- D、机械结构系统

正确答案：A

12. 为防止 RTK 地面基站受其他信号影响，应安置在（ ）。

- A、楼宇附近
- B、信号塔附近
- C、空旷地区
- D、基站附近

正确答案：C

13. 活塞式发动机是由（ ）转换成（ ）

- A、机械能转换热能
- B、热能转换成电能
- C、机械能转换电能
- D、热能转换机械能

正确答案：D

14. 温度传感器一般是利用材料（ ）特性，实现温度到电参量的变化。

- A、热敏特性
- B、力反馈特性
- C、湿度敏感特性
- D、压敏特性

正确答案：A

15. 多旋翼无人机常见的机架布局有（ ）。

- A、A型、I型、V型、Y型、IY型
- B、X型、I型、V型、Y型、IY型
- C、X型、I型、V型、Y型、Z型
- D、X型、I型、L型、Y型、IY型

正确答案：B

16. 下列表示中（ ）越大，表示对象的输入对输出的影响越大。

- A、时间常数
- B、积分常数
- C、纯滞后时间
- D、放大倍数

正确答案：D

17. 博诺 BN-R3 工业机器人手动操作机器人运动有（ ）运动方式。

- A、单轴运动
- B、线性运动

C、重定位运动

D、都选

正确答案：D

18. 无人机常用清理工具主要包括（ ）、罐装压缩空气、（ ）、纤维布、润滑剂。

A、清洁刷、绝缘胶带

B、清洁刷、电烙铁

C、清洁刷、异丙醇

D、清洁刷、螺丝刀

正确答案：C

19. 高质量的航空插头应当具有低而稳定的接触电阻，其接触电阻的阻值为（ ）。

A、零

B、几毫欧到数十毫欧

C、几个欧姆

D、几百毫欧

正确答案：B

20. 无人机飞行需要处置的紧急情况包括导航系统故障、上行通信链路故障、（ ）和（ ）。

A、动力装置故障、控制站显示系统故障

B、控制站显示系统故障、任务设备故障

C、电气系统故障、任务设备故障

D、起落架故障、控制站显示系统故障

正确答案：B

21. 影响无人机飞行安全的三大基本气象要素包括气温、（ ）和（ ）。

A、压力和空气湿度

B、空气密度和空气湿度

C、气压和降水量

D、气压和空气湿度

正确答案：D

22. 仪表自动化标准中，气动仪表标准信号范围是（ ）。

A、0.02-0.1MPa

B、0.01-0.1MPa

C、0.05-0.2MPa

D、0.05-0.1MPa

正确答案：A

23. 半导体三极管的三个区分别引出三个电极，为基极、（ ）和发射极。

A、集电极

B、双极

C、电极

D、单极

正确答案：A

24. 起支撑手作用的构建是（ ）。

A、腰

B、基座

C、腕

D、臂

正确答案：C

25. 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，外部设备发出的启动信号（ ）。

A、无效

B、有效

C、延时后有效

D、不确定

正确答案：A

26. 劳动者素质是指（ ）。①文化程度②技术熟练程度③职业道德素质④专业技能素质

- A、①②
- B、①②③④
- C、③④
- D、①②③

正确答案：C

27. 用来描述机器人每一个独立关节运动参考坐标系是（ ）。

- A、工件参考坐标系
- B、工具参考坐标系
- C、关节参考坐标系
- D、全局参考坐标系

正确答案：C

28. 手腕上的自由度主要起的作用是（ ）。

- A、弯曲手部
- B、固定手部
- C、支承手部
- D、装饰

正确答案：A

29. （ ）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。

- A、蜗杆减速器
- B、谐波减速器
- C、齿轮减速器
- D、蜗轮减速器

正确答案：B

30. 下列传动方式主要用于改变力的大小、方向和速度的是（ ）。

- A、电动

- B、齿轮传动
- C、链传动机构
- D、皮带传动

正确答案：B

31. 多旋翼两个桨叶如果是共轴的，那么他们的转向是（ ）

- A、两个均为逆时针
- B、两个均为顺时针
- C、不可同时旋转
- D、一顺一逆

正确答案：D

32. 无人机飞行控制系统由传感器、（ ）和（ ）组成。

- A、遥控器、执行机构
- B、机载计算机、执行机构
- C、机载计算机、数传电台
- D、机载计算机、地面站

正确答案：B

33. 在码垛过程中，工业机器人末端执行器吸盘不是垂直向下，通常选择（ ）方式操作机器人使末端执行器水平。

- A、单轴运动
- B、重定位运动
- C、线性运动
- D、都选

正确答案：C

34. 因故离开工业机器人工作区域前应（ ），避免突然断电或者关机零位丢失，并将示教器放置在安全位置。

- A、关闭伺服
- B、按下急停开关
- C、松开三段开关

D、关闭示教器

正确答案：B

35. 工业机器人手臂的复合运动多数用于动作程序（ ）的专用机器人。

A、定期改变

B、灵活变动

C、固定不变

D、无法确定

正确答案：C

36. 螺旋桨的紧固性检查需要检查螺旋桨的安装（ ）。

A、与机架是否平行

B、有无垂直方向上的松动

C、有无水平和垂直方向上的松动

D、有无水平方向上的松动

正确答案：C

37. 电路二次回路中文字符号FU表示（ ）。

A、熔断器

B、电阻

C、远动信号

D、白炽灯

正确答案：A

38. 工业机器人手腕的运动中，通常把手腕的翻转，用（ ）表示。

A、B

B、Y

C、R

D、P

正确答案：C

39. 小型消费级多旋翼无人机的机动性往往更强，因此，这类飞行器

的重心也会略微偏（ ）一些。

- A、中
- B、高
- C、低
- D、无影响

正确答案：B

40. 工作在放大区的某三极管，如果当  $I_B$  从  $10\mu A$  增大到  $20\mu A$  时， $I_C$  从  $1mA$  变为  $2mA$ ，那么它的  $\beta$  约为（ ）。

- A、83
- B、91
- C、100
- D、150

正确答案：C

41. 用户坐标系标定在点的选取上方法包括（ ）。

- A、五点法
- B、三点法
- C、有原点法
- D、四点法

正确答案：C

42. 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（ ）。

- A、工作范围
- B、速度
- C、重复定位精度
- D、定位精度

正确答案：C

43. 机械式夹持器按照夹取东西的方式不同，分为（ ）两种。

- A、内夹式夹持器和外撑式夹持器

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/528047132006006137>