

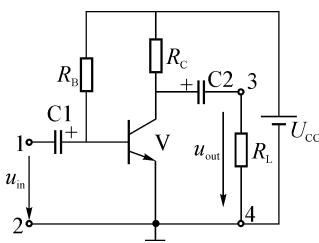
# 维修电工高级理论知识试卷(五)

一、单项选择(第1题~第160题。选择一个正确的答案,将相应的字母填入题内的括号中。每题0.5分,满分80分。)

1. 在市场经济条件下,职业道德具有\_\_\_\_\_的社会功能。(C)  
A. 鼓励人们自由选择职业      B. 遏制牟利最大化  
C. 促进人们的行为规范化      D. 最大限度地克服人们受利益驱动
2. 为了促进企业的规范化发展,需要发挥企业文化的\_\_\_\_\_功能。(D)  
A. 娱乐      B. 主导      C. 决策      D. 自律
3. 正确阐述职业道德与人的事业的关系的选项是\_\_\_\_\_。(D)  
A. 没有职业道德的人不会获得成功  
B. 要取得事业的成功,前提条件是要有职业道德  
C. 事业成功的人往往并不需要较高的职业道德  
D. 职业道德是人获得事业成功的重要条件
4. 下列关于诚实守信的认识和判断中,正确的选项是\_\_\_\_\_。(B)  
A. 一贯地诚实守信是不明智的行为  
B. 诚实守信是维持市场经济秩序的基本法则  
C. 是否诚实守信要视具体对象而定  
D. 追求利益最大化原则高于诚实守信
5. 企业生产经营活动中,要求员工遵纪守法是\_\_\_\_\_。(B)  
A. 约束人的体现      B. 保证经济活动正常进行所决定的  
C. 领导者人为的规定      D. 追求利益的体现
6. 企业生产经营活动中,促进员工之间平等尊重的措施是\_\_\_\_\_。(B)  
A. 互利互惠,平均分配      B. 加强交流,平等对话  
C. 只要合作,不要竞争      D. 人心叵测,谨慎行事
7. 关于创新的正确论述是\_\_\_\_\_。(C)  
A. 不墨守成规,但也不可标新立异  
B. 企业经不起折腾,大胆地闯早晚会出问题  
C. 创新是企业发展的动力  
D. 创新需要灵感,但不需要情感
8. 电阻器反映导体对电流起阻碍作用的大小,简称\_\_\_\_\_。(D)  
A. 电动势      B. 功率      C. 电阻率      D. 电阻
9. 电流流过负载时,负载将电能转换成\_\_\_\_\_。(D)  
A. 机械能      B. 热能  
C. 光能      D. 其他形式的能

10. 电容器并联时总电荷等于各电容器上的电荷量\_\_\_\_\_。 (D)  
 A. 相等 B. 倒数之和 C. 成反比 D. 之和
11. 相线与相线间的电压称线电压。它们的相位\_\_\_\_\_。 (C)  
 A.  $45^\circ$  B.  $90^\circ$  C.  $120^\circ$  D.  $180^\circ$
12. 变压器具有改变\_\_\_\_\_的作用。 (B)  
 A. 交变电压 B. 交变电流 C. 变换阻抗 D. 以上都是
13. 电磁脱扣器的瞬时脱扣整定电流应\_\_\_\_\_负载正常工作时可能出现的峰值电流。 (C)  
 A. 小于 B. 等于 C. 大于 D. 不小于

14. 在图中所示放大电路,已知  $U_{\alpha}=6$  V、 $R_c=2$  K $\Omega$ 、 $R_B=200$  K $\Omega$ 、 $\beta=50$ 。放大电路的静态工作点为\_\_\_\_\_。 (A)



- A.  $30 \mu$ A B.  $1.5$  mA C.  $3$  mA D.  $1$  mA
15. 读图的基本步骤有:看图样说明,\_\_\_\_\_看安装接线图。 (B)  
 A. 看主电路 B. 看电路图  
 C. 看辅助电路 D. 看交流电路
16. 定子绕组串电阻的降压启动是指电动机启动时,把电阻串接在电动机定子绕组与电源之间,通过电阻的\_\_\_\_\_作用来降低定子绕组上的启动电压。 (C)  
 A. 分流 B. 压降 C. 分压 D. 分压、分流
17. 多量程的电压表是在表内备有可供选择的\_\_\_\_\_阻值倍压器的电压表。 (D)  
 A. 一种 B. 两种 C. 三种 D. 多种
18. 用手电钻钻孔时,要带\_\_\_\_\_穿绝缘鞋。 (C)  
 A. 口罩 B. 帽子 C. 绝缘手套 D. 眼镜
19. \_\_\_\_\_的工频电流通过人体时,就会有生命危险。 (D)  
 A.  $0.1$  mA B.  $1$  mA C.  $15$  mA D.  $50$  mA
20. 凡工作地点狭窄、工作人员活动困难,周围有大面积接地导体或金属构架,因而存在高度触电危险的环境以及特别的场所,则使用时的安全电压为\_\_\_\_\_。 (B)  
 A. 9 V B. 12 V C. 24 V D. 36 V
21. 电气设备维修值班一般应有\_\_\_\_\_以上。 (B)  
 A. 1人 B. 2人 C. 3人 D. 4人
22. 下列污染形式中不属于生态破坏的是\_\_\_\_\_。 (D)  
 A. 森林破坏 B. 水土流失 C. 水源枯竭 D. 地面沉降
23. 下列电磁污染形式不属于人为的电磁污染的是\_\_\_\_\_。 (D)  
 A. 脉冲放电 B. 电磁场

- C. 射频电磁污染 D. 火山爆发
24. 下列控制声音传播的措施中 \_\_\_\_\_ 不属于消声措施。 (D)  
 A. 使用吸声材料 B. 采用声波反射措施  
 C. 电气设备安装消声器 D. 使用个人防护用品
25. 对于每个职工来说,质量管理的主要内容有岗位的质量要求、质量目标、质量保证措施和 \_\_\_\_\_ 等。 (D)  
 A. 信息反馈 B. 质量水平 C. 质量记录 D. 质量责任
26. 岗位的质量要求,通常包括操作程序,工作内容,工艺规程及 \_\_\_\_\_ 等。 (C)  
 A. 工作计划 B. 工作目的 C. 参数控制 D. 工作重点
27. \_\_\_\_\_ 作为存放调试程序和运行程序的中间数据之用。 (B)  
 A. 27256EPROM B. 62256RAM  
 C. 2764EPROM D. 8255A
28. 在步进电动机驱动电路中,脉冲信号经 \_\_\_\_\_ 放大器后控制步进电动机励磁绕组。 (A)  
 A. 功率 B. 电流 C. 电压 D. 直流
29. 当检测信号超过预先设定值时,装置中的过电流、过电压保护电路工作,把移相控制端电压降为 0 V,使整流触发脉冲控制角自动移到 \_\_\_\_\_,三相全控整流桥自动由整流区快速拉到逆变区。 (D)  
 A.  $60^\circ$  B.  $90^\circ$  C.  $120^\circ$  D.  $150^\circ$
30. 积分电路 Cl 接在 V5 的集电极,它是 \_\_\_\_\_ 的锯齿波发生器。 (C)  
 A. 电感负反馈 B. 电感正反馈  
 C. 电容负反馈 D. 电容正反馈
31. KC41C 的内部的 1~6 端输入 \_\_\_\_\_ 块 KC04 来的 6 个脉冲。 (C)  
 A. 一 B. 二 C. 三 D. 四
32. KC42 就是 \_\_\_\_\_ 电路。 (B)  
 A. 脉冲调制 B. 脉冲列调制  
 C. 六路双脉冲 D. 六路单脉冲
33. 工频电源输入端接有两级 LB—300 型电源滤波器是阻止 \_\_\_\_\_ 的电器上去。 (D)  
 A. 工频电网馈送到高频设备以内  
 B. 工频电网馈送到高频设备以外  
 C. 高频设备产生的信号通过工频电网馈送到高频设备机房以内  
 D. 高频设备产生的信号通过工频电网馈送到高频设备机房以外
34. 铁磁饱和式稳压器的基本结构与变压器相似,由硅钢片叠成二心柱式铁心,心柱 1 工作在磁化曲线的 \_\_\_\_\_ 段。 (B)  
 A. 饱和 B. 未饱和 C. 过饱和 D. 起始
35. GP—100C 型高频设备中的保护措施有 \_\_\_\_\_。 (D)  
 A. 过电流保护 B. 水压保护 C. 水温保护 D. 以上都是
36. MOSFET 适用于 \_\_\_\_\_ 的高频电源。 (D)  
 A.  $8\sim50$  kHz B.  $50\sim200$  kHz

- C. 50~400 kHz D. 100 kW 下

37. 数控系统的可靠性主要取决于\_\_\_\_\_。 (A)  
A. 数控装置 B. 伺服系统  
C. 测量反馈装置 D. 控制器

38. \_\_\_\_\_控制系统适用于精度要求不高的控制系统。 (D)  
A. 闭环 B. 半闭环 C. 双闭环 D. 开环

39. 双窄脉冲的脉宽在\_\_\_\_\_左右,在触发某一晶闸管的同时,再给前一晶闸管补发一个脉冲,作用与宽脉冲一样。 (D)  
A. 120° B. 90° C. 60° D. 18°

40. 感性负载的特点是\_\_\_\_\_。 (A)  
A. 电流的变化滞后于电压的变化 B. 电压的变化滞后于电流的变化  
C. 电流的变化超前于电压的变化 D. 电压的变化超前于电流的变化

41. 三相半波有源逆变运行时,为计算方便,引入逆变角  $\beta =$ \_\_\_\_\_. (D)  
A.  $90^\circ + \alpha$  B.  $180^\circ + \alpha$  C.  $90^\circ - \alpha$  D.  $180^\circ - \alpha$

42. 关断晶闸管(GTO)构成高性能的变速调速系统。但目前由于元件的制造水平,只限于\_\_\_\_\_容量。 (D)  
A. 大、中 B. 大 C. 中、小 D. 较小

43. 并联谐振式逆变器的换流\_\_\_\_\_电路并联。 (D)  
A. 电感与电阻 B. 电感与负载  
C. 电容与电阻 D. 电容与负载

44. \_\_\_\_\_适用于单机拖动,频繁加、减速运行,并需经常反向的场合。 (C)  
A. 电容式逆变器 B. 电感式逆变器  
C. 电流型逆变器 D. 电压型逆变器

45. 触发脉冲信号应有一定的宽度,脉冲前沿要陡。电感性负载一般是1 ms,相当于50 Hz正弦波的\_\_\_\_\_。 (D)  
A.  $360^\circ$  B.  $180^\circ$  C.  $90^\circ$  D.  $18^\circ$

46. 脉冲移相控制环节改变\_\_\_\_\_,可直接控制V13由关断转为导通的时刻,从而达到移相控制的目的。 (C)  
A.  $C_r$  的大小 B.  $C_E$  的方向和大小  
C.  $U_r$  的大小 D.  $U_E$  的方向和大小

47. 数字式触发电路中如  $U_K = 0$  时,脉冲频率  $f = 13$  kHz,  $U_K = 10$  V 时,  $f =$ \_\_\_\_\_ kHz。 (C)  
A. 1.3 B. 13 C. 130 D. 1300

48. 雷击引起的交流侧过电压从交流侧经变压器向整流元件移动时,可分为两部分:一部分是静电过渡,能量较小,可用变压器二次侧经\_\_\_\_\_来吸收。 (B)  
A. 阻容吸收电路 B. 电容接地  
C. 阀式避雷器 D. 非线性电阻浪涌吸收器

49. RC 电路在晶闸管串联电路中还可起到\_\_\_\_\_的作用。 (B)  
A. 静态均压 B. 动态均压 C. 静态均流 D. 动态均流

50. 快速熔断器是防止晶闸管损坏的最后一种保护措施,当流过\_\_\_\_\_倍额定电流时,

- 熔断时间小于 20 ms,且分断时产生的过电压较低。 ( B )
- A. 4      B. 5      C. 6      D. 8
51. 对于小容量晶闸管,在其控制极和阴极之间加一并联\_\_\_\_\_,也可对电压上升率过大引起晶闸管误导通起到良好的抑制作用。 ( D )
- A. 电阻      B. 电抗      C. 电感      D. 电容
52. 真空三极管具有阳极、\_\_\_\_\_和栅极。 ( C )
- A. 控制极      B. 集电极      C. 阴极      D. 阳极
53. 当 LC 并联电路的固有频率  $f_0 = \frac{1}{2\pi\sqrt{LC}}$  等于电源频率时,并联电路发生并联谐振,此时并联电路具有最大阻抗。 ( C )
- A.  $\frac{2\pi}{\sqrt{LC}}$       B.  $\frac{\sqrt{LC}}{2\pi}$       C.  $\frac{1}{2\pi\sqrt{LC}}$       D.  $2\pi\sqrt{LC}$
54. 若固定栅偏压低于截止栅压,当有足够大的交流电压加在电子管栅极上时,管子导电时间小于半个周期,这样的工作状态叫\_\_\_\_\_类工作状态。 ( D )
- A. 甲      B. 乙      C. 甲乙      D. 丙
55. 当  $R' = R_i$  时,电路阻抗匹配,振荡器的工作状态叫做\_\_\_\_\_。 ( D )
- A. 过零状态      B. 欠压状态      C. 过压状态      D. 临界状态
56. 励磁发电机输出极性相反。在发电机旋转方向正确时出现这种现象,应是\_\_\_\_\_极性同时接反所造成的。 ( C )
- A. 并励绕组、串励绕组      B. 串励绕组、并励绕组  
C. 并励绕组、电枢绕组      D. 串励绕组、电枢绕组
57. 工作台运行速度过低不足的原因是\_\_\_\_\_。 ( D )
- A. 发电机励磁回路电压不足      B. 控制绕组 2WC 中有接触不良  
C. 电压负反馈过强等      D. 以上都是
58. 换向时冲程过大首先检查减速制动回路工作是否正常;减速开关(F—SQD、R—SQD)和继电器 KAD 工作是否良好。另外\_\_\_\_\_能引起越位过大。 ( A )
- A. 电压负反馈较弱      B. 电压负反馈较高  
C. 截止电压低      D. 截止电压高
59. 伺服驱动过载可能是负载过大;或加减速时间设定过小;或\_\_\_\_\_;或编码器故障(编码器反馈脉冲与电动机转角不成比例地变化,有跳跃)。 ( C )
- A. 使用环境温度超过了规定值      B. 伺服电动机过载  
C. 负载有冲击      D. 编码器故障
60. 晶体管用\_\_\_\_\_挡测量基极和集电极、发射极之间的正向电阻值 ( A )
- A.  $R \times 10 \Omega$       B.  $R \times 100 \Omega$   
C.  $R \times 1 K\Omega$       D.  $R \times 10 K\Omega$
61. 如果发电机的端电压达到额定值而其电流不足额定值,则需\_\_\_\_\_线圈的匝数; ( A )
- A. 减小淬火变压器一次      B. 增大淬火变压器一次  
C. 减小淬火变压器二次      D. 增大淬火变压器二次
62. 振荡回路中的电容器要定期检查,检测时应采用\_\_\_\_\_进行。 ( B )
- A. 万用表      B. 兆欧表

- C. 接地电阻测量仪                          D. 电桥
63. 启动电容器  $C_s$  上所充的电加到由炉子  $L$  和补偿电容  $C$  组成的并联谐振电路两端, 产生\_\_\_\_\_电压和电流。 ( C )  
 A. 正弦振荡      B. 中频振荡      C. 衰减振荡      D. 振荡
64. 逆变电路为了保证系统能够可靠换流, 安全储备时间  $t_p$  必须大于晶闸管的\_\_\_\_\_。 ( B )  
 A. 引前时间      B. 关断时间      C. 换流时间      D.  $t_f - t_r$
65. \_\_\_\_\_不是输入全部不接通而且输入指示灯均不亮的原因。 ( B )  
 A. 公共端子螺钉松动      B. 单元内部有故障  
 C. 远程 I/O 站的电源未通      D. 未加外部输入电源
66. 弱磁调速是从  $n_0$  向上调速, 调速特性为\_\_\_\_\_输出。 ( D )  
 A. 恒电流      B. 恒效率      C. 恒转矩      D. 恒功率
67. 过渡时间  $T$ , 从控制或扰动作用于系统开始, 到被控制量  $n$  进入\_\_\_\_\_稳定值区间为止的时间称做过渡时间。 ( B )  
 A.  $\pm 2$       B.  $\pm 5$       C.  $\pm 10$       D.  $\pm 15$
68. 交磁电机扩大机是一种旋转式的\_\_\_\_\_放大装置。 ( D )  
 A. 电压      B. 电流      C. 磁率      D. 功率
69. 电流正反馈是在\_\_\_\_\_时, 起着补偿作用, 其补偿程度与反馈取样电阻  $R_v$  的分压比有关。 ( B )  
 A. 程序运行时      B. 负载发生变化  
 C. 电机高速      D. 电机低速
70. 非独立励磁控制系统在\_\_\_\_\_的调速是用提高电枢电压来提升速度的, 电动机的反电动势随转速的上升而增加, 在励磁回路由励磁调节器维持励磁电流为最大值不变。 ( D )  
 A. 低速时      B. 高速时      C. 基速以上      D. 基速以下
71. 反电枢可逆电路由于电枢回路\_\_\_\_\_, 适用于要求频繁启动而过渡过程时间短的生产机械, 如可逆轧钢机、龙门刨等。 ( C )  
 A. 电容小      B. 电容大      C. 电感小      D. 电感大
72. 由一组逻辑电路判断控制整流器触发脉冲通道的开放和封锁, 这就构成了\_\_\_\_\_可逆调速系统。 ( B )  
 A. 逻辑环流      B. 逻辑无环流  
 C. 可控环流      D. 可控无环流
73. 转矩极性鉴别器常常采用运算放大器经正反馈组成的\_\_\_\_\_电路检测速度调节器的输出电压  $u_n$ 。 ( C )  
 A. 多沿震荡      B. 差动放大      C. 施密特      D. 双稳态
74. 逻辑保护电路中如果  $u_R, u_F$  不同时为 1, \_\_\_\_\_输出高电平 1。 ( C )  
 A. 或门      B. 与门      C. 与非门      D. 或非门
75. 可控环流可逆调速系统中控制系统采用有\_\_\_\_\_的速度控制方式, 并带有可控环流环节。 ( A )  
 A. 电流内环      B. 速度内环      C. 电压内环      D. 电压外环

76. \_\_\_\_\_是经济型数控机床按驱动和定位方式划分。 ( C )
- A. 闭环连续控制式      B. 变极控制式  
C. 步进电动机式      D. 直流点位式
77. 微处理器一般由\_\_\_\_\_、程序存储器、内部数据存储器、接口和功能单元(如定时器、计数器)以及相应的逻辑电路所组成。 ( C )
- A. CNC      B. PLC      C. CPU      D. MPU
78. 经济型数控系统常用的有后备电池法和采用非易失性存储器,如闪速存储器\_\_\_\_\_。 ( C )
- A. EEPROM      B. NVRAM      C. FLASHROM      D. EPROM
79. MPU 对外部设备的联系通过\_\_\_\_\_来实现。 ( B )
- A. 功能单元      B. 接口      C. 中央处理器      D. 储存器
80. 非编码键盘接口一般通过\_\_\_\_\_或 8255、8155 等并行 I/O 接口和 MPU 相连。 ( D )
- A. 与门      B. 与非门      C. 或非门      D. 三态缓冲器
81. 高压电流斩波电源电路的基本原理是在电动机绕组回路中\_\_\_\_\_回路。 ( C )
- A. 并联一个电流检测      B. 并联一个电压检测  
C. 串联一个电流检测      D. 串联一个电压检测
82. 三相六拍脉冲分配逻辑电路由  $FF_1$ 、 $FF_2$ 、 $FF_3$  三位\_\_\_\_\_触发器组成。 ( A )
- A. D      B. JK      C. RS      D. 脉冲
83. 在 CNC 中,数字地、模拟地、交流地、直流地、屏蔽地、小信号地和大信号地要合理分布。数字地和\_\_\_\_\_应分别接地,然后仅在一点将两种地连起来。 ( A )
- A. 模拟地      B. 屏蔽地      C. 直流地      D. 交流地
84. 中频发电机组启动时,交流电动机的冲击电流约为额定电流的\_\_\_\_\_倍。 ( C )
- A. 3~5      B. 4~6      C. 5~7      D. 6~7
85. 设备四周应铺一层宽 1m,耐压\_\_\_\_\_kV 的绝缘橡胶板。 ( D )
- A. 6.6      B. 10      C. 22      D. 35
86. 备用的闸流管每月应以额定的灯丝电压加热\_\_\_\_\_h。 ( A )
- A. 1      B. 2      C. 2.5      D. 3
87. 正确使用振荡管,除了确保灯丝的预热步骤正确合理、预热时间足,以及保证灯丝电压稳定和其他各极电压和电流不得超过额定值以外,还要特别注意\_\_\_\_\_的冷却和防止管子出现真空度不足的现象。 ( B )
- A. 发射极      B. 阳极      C. 栅极      D. 控制极
88. 检查供电电源时在电源端子处测量电压是否在标准范围内上限不超过供电电压的\_\_\_\_\_。 ( A )
- A. 110%      B. 85%      C. 75%      D. 60%
89. 更换电池之前,先接通可编程序控制器的交流电源约\_\_\_\_\_s,为存储器备用电源的电容器充电(电池断开后,该电容器对存储器做短时供电)。 ( D )
- A. 3      B. 5      C. 10      D. 15
90. 可编程序控制器是一种工业控制计算机,有很强的自检功能。可通过其自检功能,诊断出许多\_\_\_\_\_。 ( C )

- A. 自身故障 B. 外围设备的故障  
C. 自身故障或外围设备的故障 D. 程序故障或自身故障

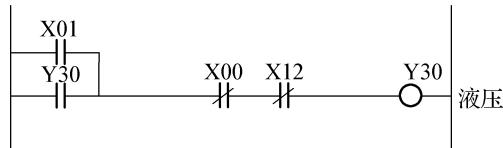
91. 正常时,每个端口所对应的指示灯随该端口\_\_\_\_\_。 ( C )  
A. 有输入而亮或熄 B. 无输入而亮或熄  
C. 有无输入而亮或熄 D. 有无输入均亮

92. 总体检查时首先检查电源指示灯是否亮。如果不亮,则检查\_\_\_\_\_。 ( A )  
A. 电源电路 B. 有何异常情况发生  
C. 熔丝是否完好 D. 输入输出是否正常

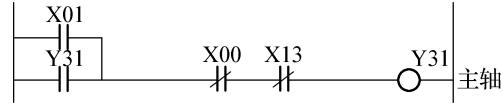
93. 组合机床继电器控制回路采用交流\_\_\_\_\_电源。 ( D )  
A. 380 V B. 220 V C. 127 V D. 110 V

94. 对于可编程序控制器电源干扰的抑制,一般采用隔离变压器和\_\_\_\_\_来解决。 ( B )  
A. 直流滤波器 B. 交流滤波器

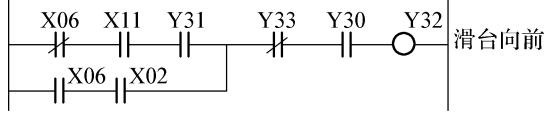
95. 根据液压控制梯形图下列指令正确的是\_\_\_\_\_。 ( C )



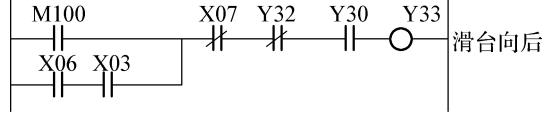
96. 根据主轴控制梯形图下列指令正确的是\_\_\_\_\_。 ( D )



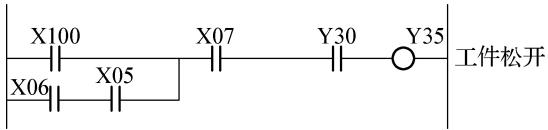
97. 根据滑台向前控制梯形图下列指令正确的是\_\_\_\_\_。 ( D )



98. 根据滑台向后控制梯形图下列指令正确的是\_\_\_\_\_。 ( D )



99. 根据工件松开控制梯形图下列指令正确的是\_\_\_\_\_。 ( D )



- A. AND07、LD30      B. LD07、AND30  
 C. LDI07、AND30      D. AND07、AND30
100. 为避免\_\_\_\_\_和数据丢失,可编程序控制器装有锂电池,当锂电池电压降至相应的信号灯亮时,要及时更换电池。 (C)  
 A. 地址      B. 指令      C. 程序      D. 序号
101. 不属于程序检查的是\_\_\_\_\_。 (C)  
 A. 线路检查      B. 其他检查      C. 代码检查      D. 语法检查
102. 在语法检查键操作时\_\_\_\_\_用于显示出错步序号的指令。 (D)  
 A. CLEAR      B. STEP      C. WRITE      D. INSTR
103. 语法检查键操作中代码1—2是显示输出指令OUT T或C后面漏掉设定常数为\_\_\_\_\_。 (D)  
 A. X      B. Y      C. C      D. K
104. 检查完全部线路后拆除主轴电动机、液压电动机和电磁阀\_\_\_\_\_线路并包好绝缘。 (C)  
 A. 主电路      B. 负载      C. 电源      D. 控制
105. 可编程序控制器采用可以编制程序的存储器,用来在其内部存储执行逻辑运算、顺序控制、计时、计数和算术运算等\_\_\_\_\_指令。 (C)  
 A. 控制      B. 基本      C. 操作      D. 特殊
106. 可编程序控制器采用了一系列可靠性设计,如\_\_\_\_\_、掉电保护、故障诊断和信息保护及恢复等。 (C)  
 A. 简单设计      B. 简化设计      C. 冗余设计      D. 功能设计
107. 可编程序控制器编程灵活性。编程语言有\_\_\_\_\_、布尔助记符、功能表图、功能模块图和语句描述。 (B)  
 A. 安装图      B. 梯形图      C. 原理图      D. 逻辑图
108. \_\_\_\_\_阶段把逻辑解读的结果,通过输出部件输出给现场的受控元件。 (D)  
 A. 输出采样      B. 输入采样      C. 程序执行      D. 输出刷新
109. F—20MT可编程序控制器表示\_\_\_\_\_类型。 (C)  
 A. 继电器输出      B. 晶闸管输出  
 C. 晶体管输出      D. 单晶体管输出
110. F—40MR可编程序控制器,表示F系列\_\_\_\_\_。 (A)  
 A. 基本单元      B. 扩展单元      C. 单元类型      D. 输出类型
111. F系列可编程序控制器系统是由基本单元、\_\_\_\_\_、编程器、用户程序、写入器和程序存入器等组成。 (C)  
 A. 键盘      B. 鼠标      C. 扩展单元      D. 外围设备
112. F系列可编程序控制器计数器用\_\_\_\_\_表示。 (D)  
 A. X      B. Y      C. T      D. C

113. F—20MR 可编程序控制器输出继电器的点数是\_\_\_\_\_。 ( B )  
 A. 5      B. 8      C. 12      D. 16
114. 当程序需要\_\_\_\_\_接通时,全部输出继电器的输出自动断开,而其他继电器仍继续工作。 ( D )  
 A. M70      B. M71      C. M72      D. M77
115. F 系列可编程序控制器常闭点用\_\_\_\_\_指令。 ( B )  
 A. LD      B. LDI      C. OR      D. ORI
116. F 系列可编程序控制器中的 ANI 指令用于\_\_\_\_\_。 ( A )  
 A. 常闭触点的串联      B. 常闭触点的并联  
 C. 常开触点的串联      D. 常开触点的并联
117. F 系列可编程序控制器常开触点的并联用\_\_\_\_\_指令。 ( A )  
 A. OR      B. ORI      C. ANB      D. ORB
118. 如需将多个回路并联,则需要在每一回路之后加 ORB 指令,而对并联回路的个数为\_\_\_\_\_。 ( A )  
 A. 没有限制      B. 有限制      C. 七次      D. 八次
119. RST 指令用于\_\_\_\_\_和计数器的复位。 ( C )  
 A. 特殊继电器      B. 辅助继电器  
 C. 移位寄存器      D. 定时器
120. 如果只有 EJP 而无 CJP 指令时,则作为\_\_\_\_\_指令处理。 ( B )  
 A. NOP      B. END      C. OUT      D. AND
121. 编程器的显示内容包括地址、数据、工作方式、\_\_\_\_\_情况和系统工作状态等。 ( D )  
 A. 位移储存器      B. 参数      C. 程序      D. 指令执行
122. 编程器的数字键由 0~9 共 10 个键组成,用以设置地址号、计数器、\_\_\_\_\_的设定值等。 ( D )  
 A. 顺序控制      B. 参数控制      C. 工作方式      D. 定时器
123. 先利用程序查找功能确定并读出要删除的某条指令,可查找并读出紧接在要插入指令后的那条指令。然后键入要插入的指令并按下\_\_\_\_\_键,指令步序号随着新的指令送入之后自动加 1。 ( B )  
 A. INSTR      B. INS      C. DEL      D. END
124. 为确保安全生产,采用了多重的检出元件和联锁系统。这些元件和系统的\_\_\_\_\_都由可编程序控制器来实现。 ( A )  
 A. 逻辑运算      B. 算术运算      C. 控制运算      D. A/D 转换
125. 检查电源电压波动范围是否在数控系统允许的范围内。否则要加\_\_\_\_\_。 ( B )  
 A. 直流稳压器      B. 交流稳压器  
 C. UPS 电源      D. 交流调压器
126. 检查变压器上有无\_\_\_\_\_,检查电路板上有无 50/60 Hz 频率转换开关供选择。 ( D )  
 A. 熔断器保护      B. 接地      C. 插头      D. 多个插头

127. 数控系统内的\_\_\_\_\_上有许多短路棒。 ( A )
- A. 印制电路板      B. 操作板  
C. 控制板      D. 直流稳压电源
128. JWK 系列经济型数控机床通电前检查不包括\_\_\_\_\_。 ( C )
- A. 输入电源电压和频率的确认      B. 直流电源的检查  
C. 确认电源相序      D. 检查各熔断器
129. 对液压系统进行手控检查各个\_\_\_\_\_部件运动是否正常。 ( B )
- A. 电气      B. 液压驱动      C. 气动      D. 限位保护
130. 将波段开关指向\_\_\_\_\_，显示将运行的加工程序号。 ( C )
- A. 编辑      B. 自动      C. 空运行      D. 回零
131. 准备功能又叫\_\_\_\_\_。 ( B )
- A. M 功能      B. G 功能      C. S 功能      D. T 功能
132. 数控装置工作基本正常后，可开始对各项\_\_\_\_\_迹行检查、确认和设定。 ( A )
- A. 参数      B. 性能      C. 程序      D. 功能
133. 检查机床回零开关是否正常，运动有无爬行情况。各轴运动极限的\_\_\_\_\_工作是否起作用。 ( A )
- A. 软件限位和硬件限位      B. 软件限位或硬件限位  
C. 软件限位      D. 硬件限位
134. JWK 系列经济型数控机床通电试车已包含\_\_\_\_\_内容。 ( D )
- A. 数控系统参数核对      B. 手动操作  
C. 接通强电柜交流电源      D. 以上都是
135. JWK 系列经济型数控机床通电试车不包含\_\_\_\_\_内容。 ( A )
- A. 检查各熔断器数控      B. 手动操作  
C. 接通强电柜交流电源      D. 系统参数核对
136. 调整时，工作台上应装有\_\_\_\_\_以上的额定负载进行工作台自动交换运行。 ( A )
- A. 50%      B. 40%      C. 20%      D. 10%
137. 以最高进给速度运转时，应在全行程进行，分别往复\_\_\_\_\_。 ( A )
- A. 1 次和 5 次      B. 2 次和 4 次  
C. 3 次和 2 次      D. 4 次和 1 次
138. 在主轴\_\_\_\_\_调速范围内选一转速，调整切削用量，使达到设计规定的最大转矩。 ( A )
- A. 恒转矩      B. 恒功率      C. 恒电流      D. 恒电流
139. 数控机床的几何精度检验包括\_\_\_\_\_。 ( D )
- A. 主轴的轴向窜动  
B. 主轴箱沿 Z 坐标方向移动时主轴轴心的平行度  
C. X, Z 坐标方向移动时工作台面的平行度  
D. 以上都是
140. 主轴回转轴心线对工作台面的垂直度属于数控机床的\_\_\_\_\_精度检验。 ( B )
- A. 定位      B. 几何      C. 切削      D. 联动

141. 各直线运动坐标轴机械原点的复归精度属于数控机床的\_\_\_\_\_精度检验。  
( A )  
A. 定位      B. 几何      C. 切削      D. 联动
142. 端面铣刀铣平面的精度属于数控机床的\_\_\_\_\_精度检验。  
( A )  
A. 切削      B. 定位      C. 几何      D. 联动
143. JWK 经济型数控机床通过编程指令可实现的功能有\_\_\_\_\_。  
( D )  
A. 直线插补      B. 圆弧插补      C. 程序循环      D. 以上都是
144. 数控系统的辅助功能又叫\_\_\_\_\_功能。  
( B )  
A. T      B. M      C. S      D. G
145. 使用自动循环,当程序结束后,又自动从程序\_\_\_\_\_循环执行。  
( C )  
A. 终止点      B. 断开点      C. 开头      D. 暂停
146. 数控系统的主轴变速又叫\_\_\_\_\_功能。  
( C )  
A. T      B. M      C. S      D. G
147. 为了方便\_\_\_\_\_和减少加工程序的执行时间,参考点应设在靠近工件的地方,在换刀前让刀架先退出一段距离以便刀架转位,转位完毕后,再按相同距离返回。  
( B )  
A. 读写      B. 编程      C. 测试      D. 检查
148. 引导程序包括\_\_\_\_\_。  
( D )  
A. 参考点工件号设定和快进速度设定  
B. 间隙补偿量的设定和刀具补偿量的设定  
C. 换刀偏置量的设定和机械原点设定  
D. 以上都是
149. S 功能设定有两种输出方式供选择:分别是\_\_\_\_\_。  
( A )  
A. 编码方式和数字方式      B. 逻辑式和数字方式  
C. 编码方式和逻辑式      D. 编制方式和数字方式
150. 为了保护零件加工程序,数控系统有专用电池作为存储器\_\_\_\_\_芯片的备用电源。当电池电压小于 4.5 V 时,需要换电池,更换时应按有关说明书的方法进行。  
( A )  
A. RAM      B. ROM      C. EPROM      D. CPU
151. 线绕电阻器用\_\_\_\_\_表示。  
( D )  
A. RT      B. RPJ      C. RJ      D. RX
152. 电阻器的阻值及精度等级一般用文字或数字直接印于电阻器上。银色允许偏差为\_\_\_\_\_。  
( B )  
A.  $\pm 5\%$       B.  $\pm 10\%$       C.  $\pm 15\%$       D.  $\pm 20\%$
153. 低频大功率三极管(NPN 型硅材料)管用\_\_\_\_\_表示。  
( A )  
A. 3DD      B. 3AD      C. 3DA      D. 3CT
154. 尽可能使设计基准与\_\_\_\_\_基准相符合。  
( C )  
A. 加工      B. 装配      C. 工艺      D. 测量
155. 基孔制的代号为\_\_\_\_\_。  
( A )  
A. H      B. h      C. D      D. d

156. 与非门电路,与非门逻辑关系中,下列正确的表达式是\_\_\_\_\_。 ( D )
- A. A=1,B=0,Z=0      B. A=0,B=1,Z=0  
C. A=0,B=0,Z=0      D. A=1,B=1,Z=0
157. D 触发器的特性方程是\_\_\_\_\_。 ( C )
- A. Q=D      B.  $Q^n=D$   
C.  $Q^{n+1}=D$       D.  $Q^{n+1}=\bar{D}$
158. RS 触发电路中,当 R=S=0 时,触发器的状态\_\_\_\_\_。 ( C )
- A. 置 1      B. 置 0      C. 不变      D. 不定
159. 在计算机的基本部件中,\_\_\_\_\_是系统的核心,称为 CNC。 ( B )
- A. 运算器与外部设备      B. 存储器与控制器  
C. CPU 运算器与控制器      D. 运算器与存储器
160. 按图纸要求在管内重新穿线并进行绝缘检测(注意管内不能有接头),进行\_\_\_\_\_。 ( D )
- A. 整理线路      B. 清扫线路  
C. 局部更新      D. 整机电气接线
- 二、判断题(第 161 题~第 200 题。将判断结果填入括号中。正确的填“√”,错误的填“×”。每题 0.5 分,满分 20 分。)
161. 向企业员工灌输的职业道德太多了,容易使员工产生谨小慎微的观念。 ( × )
162. 市场经济条件下,应该树立多转行多学知识多长本领的择业观念。 ( × )
163. 办事公道是指从业人员在进行职业活动时要做到助人为乐,有求必应。 ( × )
164. 几个相同大小的电阻的一端连在电路中的一点,另一端也同时连在另一点,使每个电阻两端都承受相同的电压,这种联结方式叫电阻的并联。 ( × )
165. 用左手握住通电导体,让拇指指向电流方向,则弯曲四指的指向就是磁场方向。 ( × )
166. 感应电流产生的磁通不阻碍原磁通的变化。 ( × )
167. 电容两端的电压超前电流 90°。 ( × )
168. 变压器是根据电磁感应原理而工作的,它只能改变交流电压,而不能改变直流电压。 ( √ )
169. 三相异步电动机的定子电流频率都为工频 50 Hz。 ( × )
170. 当锉刀拉回时,应稍微抬起,以免磨钝锉齿或划伤工件表面。 ( √ )
171. 触电的形式是多种多样的,但除了因电弧灼伤及熔融的金属飞溅灼伤外,可大致归纳为两种形式。 ( × )
172. 长时间与强噪声接触,人会感到烦躁不安,甚至丧失理智。 ( √ )
173. 将三块 KC04 输出的触发脉冲,送到 KC02 的输入端 2、4、12,调制成为 5~10 Hz 脉冲列。 ( × )
174. 三相全控桥工作时,必须共阴极组、共阳极组各有一个元件成对导通,以构成通路。 ( √ )
175. 触发电路中一般设有最小逆变角保护,确保  $\beta$  不小于  $\beta_{min}$ 。 ( √ )
176. 直流环流采用  $\alpha \leq \beta$  消除外,交流环流则采用回路中加入均衡电抗器的方法进行限制。 ( × )

177. 并联谐振逆变器输入是恒定的电流,输出电压波形接近于正弦波,属于电流型逆变器。 ( √ )
178. 经济型数控系统的自诊断功能往往比较强。 ( × )
179. 全导通时直流输出电压  $U_d=1.1E$ (E 为相电压有效值)。 ( × )
180. SP100—C3 型高频设备半高压接通后阳极有电流。产生此故障的原因是栅极电路上旁路电容器。 ( √ )
181. 变频调速具有优异的性能。变频时按不同规律结合调压可实现恒转矩或恒功率调速,以适应不同负载的要求。 ( √ )
182. 传统的驱动电源有单电源驱动电路和双电源驱动电路,新型电源有高压电压斩波电源。 ( × )
183. 根据主轴电动机和液压电动机的容量选择电源进线的管线,控制回路选择  $1.5 \text{ mm}^2$  的塑料铝芯线。 ( × )
184. F 系列可编程序控制器的辅助继电器输出指令用 OUT188 表示。 ( × )
185. 可编程序控制器的程序由编程器送入处理器中的控制器,可以方便地读出、检查与修改。 ( × )
186. F 系列可编程控制器内部元件计数器为减法计数器,当计数器接通后,从设定值一直减到零时,计数器线圈有电,相应触点动作。 ( √ )
187. 所输入的加工程序数据,经计算机处理,发出所需要的脉冲信号,驱动步进电动机,实现机床的自动控制。 ( × )
188. 刀具功能可控制换刀和刀具补偿和换刀偏置。 ( √ )
189. 轴端键槽应画出剖视图,因为各轴段的尺寸用标注即可表达清楚,所以其他视图必须画剖视图。 ( × )
190. 电容量单位之间的换算关系是:  $1 \text{ F(法拉)} = 10^6 \mu\text{F(微法)} = 10^{12} \text{ pF(皮法)}$ 。 ( √ )
191. N 型硅材料稳压管二极管用 2DW 表示。 ( × )
192. 配合即基本尺寸相同的相互结合的孔与轴公差带之间的关系。 ( √ )
193. 金属材料的性能中熔点属于物理性能。 ( √ )
194. 锡的熔点比铅高。 ( × )
195. 铜的线膨胀系数比铝的小。 ( √ )
196. JK 触发电路中,当  $J=1, K=1, Q^n=1$  时,触发器的状态为置 1。 ( × )
197. 移位寄存器每当时钟的前沿到达时,输入数码移入  $C_0$ ,同时每个触发器的状态也移给了下一个触发器。 ( √ )
198. CA6140 型车床使用多年,对车床电气大修应对电动机进行大修。 ( × )
199. 大修工艺规程用于规定机床电器的修理程序,元器件的修理、测试方法,系统调试的方法及技术要求等,以保证达到电器大修的质量标准。 ( × )
200. 主回路和控制回路的导线颜色应有明显的区别。 ( × )