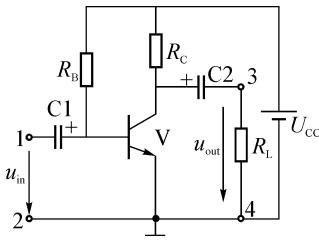


# 维修电工高级理论知识试卷(四)

**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. 市场经济条件下,不符合爱岗敬业要求的是\_\_\_\_\_的观念。(D)  
 A. 树立职业理想      B. 强化职业责任  
 C. 干一行爱一行      D. 多转行多受锻炼
2. \_\_\_\_\_是企业诚实守信的内在要求。(A)  
 A. 维护企业信誉      B. 增加职工福利  
 C. 注重经济效益      D. 开展员工培训
3. 下列关于勤劳节俭的论述中,不正确的选项是\_\_\_\_\_。(A)  
 A. 企业可提倡勤劳,但不宜提倡节俭  
 B. “一分钟应看成是八分钟”  
 C. 勤劳节俭符合可持续发展的要求  
 D. “节省一块钱,就等于净赚一块钱”
4. 关于创新的论述,不正确的说法是\_\_\_\_\_。(D)  
 A. 创新需要“标新立异”      B. 服务也需要创新  
 C. 创新是企业进步的灵魂      D. 引进别人的新技术不算创新
5. 电功的数学表达式不正确的是\_\_\_\_\_。(A)  
 A.  $W=Ut/R^2t$       B.  $W=UIt$   
 C.  $W=U^2t/Rt$       D.  $W=I^2Rt$
6. 用右手握住通电导体,让拇指指向电流方向,则弯曲四指的指向就是\_\_\_\_\_。(D)  
 A. 磁感应      B. 磁力线      C. 磁通      D. 磁场方向
7. 电感两端的电压超前电流\_\_\_\_\_。(A)  
 A.  $90^\circ$       B.  $180^\circ$       C.  $360^\circ$       D.  $30^\circ$
8. 当 $\omega t=360^\circ$ 时, $i_1$ 、 $i_2$ 、 $i_3$ 分别为\_\_\_\_\_。(D)  
 A. 负值、正值、0      B. 0、正值、负值  
 C. 负值、0、正值      D. 0、负值、正值
9. 当二极管外加电压时,反向电流很小,且不随\_\_\_\_\_变化。(D)  
 A. 正向电流      B. 正向电压  
 C. 电压      D. 反向电压
10. 在图中所示放大电路,已知 $U_a=6\text{ V}$ 、 $R_c=2\text{ k}\Omega$ 、 $R_B=200\text{ k}\Omega$ 、 $\beta=50$ 。放大电路的静态工作点为\_\_\_\_\_。(A)



- A.  $30 \mu\text{A}$       B.  $1.5 \text{ mA}$       C.  $3 \text{ mA}$       D.  $1 \text{ mA}$
11. 维修电工以电气原理图, \_\_\_\_\_和平面布置最为重要。 ( B )  
 A. 配线方式图      B. 安装接线图  
 C. 接线方式图      D. 组件位置图
12. Y—D降压启动的指电动机启动时,把定子绕组联结成Y形,以降低启动电压,限制启动电流。待电动机启动后,再把定子绕组改成 \_\_\_\_\_,使电动机全压运行。 ( D )  
 A. YY      B. Y形      C. DD形      D. D形
13. \_\_\_\_\_测量前应清理干净,并将两量爪合并,检查游标卡尺的精度情况。 ( B )  
 A. 卷尺      B. 游标卡尺      C. 钢直尺      D. 千分尺
14. 若被测电流超过测量机构的允许值,就需要在表头上 \_\_\_\_\_一个称为分流器的低值电阻。 ( D )  
 A. 正接      B. 反接      C. 串联      D. 并联
15. 交流电压的量程有  $10 \text{ V}$ ,  $100 \text{ V}$ ,  $500 \text{ V}$ ,三档。用毕应将万用表的转换开关转到 \_\_\_\_\_,以免下次使用不慎而损坏电表。 ( D )  
 A. 低电阻档      B. 低电阻档      C. 低电压档      D. 高电压档
16. 电动机是使用最普遍的电气设备之一,一般在  $70\% \sim 95\%$  \_\_\_\_\_下运行时效率最高,功率因数大。 ( B )  
 A. 额定电压      B. 额定负载      C. 电压      D. 电流
17. 钻夹头的松紧必须用专用 \_\_\_\_\_,不准用锤子或其它物品敲打。 ( D )  
 A. 工具      B. 扳子      C. 钳子      D. 钥匙
18. \_\_\_\_\_的工频电流通过人体时,就会有生命危险。 ( D )  
 A.  $0.1 \text{ mA}$       B.  $1 \text{ mA}$       C.  $15 \text{ mA}$       D.  $50 \text{ mA}$
19. 在供电为短路接地的电网系统中,人体触及外壳带电设备的一点同站立地面一点之间的电位差称为 \_\_\_\_\_。 ( C )  
 A. 单相触电      B. 两相触电  
 C. 接触电压触电      D. 跨步电压触电
20. 电气设备的巡视一般均由 \_\_\_\_\_ 进行。 ( B )  
 A. 1人      B. 2人      C. 3人      D. 4人
21. 下列污染形式中不属于公害的是 \_\_\_\_\_。 ( C )  
 A. 地面沉降      B. 恶臭      C. 水土流失      D. 振动
22. 收音机发出的交流声属于 \_\_\_\_\_。 ( C )  
 A. 机械噪声      B. 气体动力噪声

- C. 电磁噪声    D. 电力噪声
23. 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
24. I/O 接口芯片 8255A 有 \_\_\_\_\_ 个可编程(选择其工作方式的)通道。 ( C )  
 A. 一    B. 二    C. 三    D. 四
25. 每个驱动器配备一套判频电路,它的作用是当步进电动机运行频率高于 \_\_\_\_\_ 步/s 时,将自动把电动机绕组上的电压由 +40 V 换成 +120 V。 ( B )  
 A. 240    B. 740    C. 940    D. 1140
26. 调频信号输入到方波变换器变成两组互差 180° 的方波输出,经微分电路后产生尖脉冲,传送至双稳态触发电路形成两组互差 180° 的 \_\_\_\_\_ 脉冲。 ( B )  
 A. 尖脉冲    B. 矩形    C. 梯形    D. 三角波
27. KC04 电路中 V1~V4 组成 \_\_\_\_\_ 环节。 ( A )  
 A. 同步检测    B. 脉冲形式    C. 脉冲放大    D. 脉冲移相
28. \_\_\_\_\_ 六路双脉冲形成器是三相全控桥式触发电路中必备组件。 ( A )  
 A. KC41C    B. KC42    C. KC04    D. KC39
29. 集成化六脉冲触发组件同步电压输入后,在 KC04 电路端子 4 形成 \_\_\_\_\_ Hz 的锯齿波。 ( C )  
 A. 400    B. 200    C. 100    D. 50
30. 将可能引起正反馈的各元件或引线远离且互相 \_\_\_\_\_ 放置,以减少它们的耦合,破坏其振幅平衡条件。 ( C )  
 A. 平行    B. 交叉    C. 垂直    D. 重叠
31. 当电源电压波动时,心柱 2 中的 \_\_\_\_\_ 变化幅度很小,故二次线圈 W2 的端电压  $u_2$  变化很小,起到稳定作用。 ( C )  
 A. 磁动势    B. 磁阻    C. 磁通    D. 磁场
32. MOSFET 适用于 \_\_\_\_\_ 的高频电源。 ( D )  
 A. 8~50 kHz    B. 50~200 kHz  
 C. 50~400 kHz    D. 100 kW 下
33. 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°
34. 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
35. \_\_\_\_\_ 属于有源逆变。 ( C )  
 A. 中频电源    B. 交流电动机变速调速  
 C. 直流电动机可逆调速    D. 不停电电源
36. 逆变状态时 \_\_\_\_\_ 。 ( C )  
 A.  $0^\circ < \alpha < 45^\circ$     B.  $0^\circ < \alpha < 90^\circ$   
 C.  $90^\circ < \alpha < 180^\circ$     D.  $60^\circ < \alpha < 120^\circ$

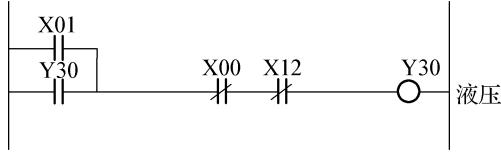
37. 三相桥式逆变电路电压脉动小, 变压器利用率高, 晶闸管工作电压低, 电抗器比三相半波电路小, 在\_\_\_\_\_容量可逆系统中广泛应用。 (D)
- A. 小      B. 中、小      C. 大      D. 大、中
38. 常见的可逆主电路连接方式有\_\_\_\_\_两种。 (A)
- A. 反并联和交叉连接      B. 并联和交叉连接  
C. 并联和反交叉连接      D. 并联和反交叉连接
39. 在要求零位附近快速频繁改变转动方向, 位置控制要求准确的生产机械, 往往用可控环流可逆系统, 即在负载电流小于额定值\_\_\_\_\_时, 让 $\alpha < \beta$ , 人为地制造环流, 使变流器电流连续。 (C)
- A. 1%~5%      B. 5%~10%  
C. 10%~15%      D. 15%~20%
40. 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
41. \_\_\_\_\_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
42. \_\_\_\_\_的形成则主要靠晶体管 V12、电容 C2、电阻 R5、电位器 RP 组成的积分电路。 (A)
- A. 锯齿波      B. 矩形波      C. 正弦波      D. 方波
43. 数字式触发电路中如  $U_K = 0$  时, 脉冲频率  $f = 13 \text{ kHz}$ ,  $U_K = 10 \text{ V}$  时,  $f = \text{_____} \text{ kHz}$ 。 (C)
- A. 1.3      B. 13      C. 130      D. 1300
44. 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: 一部分是电磁过渡分量, 能量相当大, 必须在变压器的一次侧安装\_\_\_\_\_. (C)
- 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
45. 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
46. 防止电压上升率过大造成误导通的实用办法, 是在每个桥臂串一个\_\_\_\_\_ls。 (A)
- A. 空心电抗器      B. 硅堆保护      C. 阻容保护      D. 压敏电阻
47. 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
48. 三极管的三个静态参数之间的关系是\_\_\_\_\_. (B)
- A.  $S = \mu \times R_i$       B.  $\mu = S \times R_i$   
C.  $R_i = S \times \mu$       D.  $\mu = S / R_i$
49. 当 LC 并联电路的固有频率  $f_0 = \text{_____}$  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.  $2\pi\sqrt{LC}$
50. 电子管作为放大器工作,若固定栅偏压高于截止栅压,而且在栅极输入整个变化过程中电子管都处于导电状态,这样的工作状态叫\_\_\_\_\_类工作状态。 (A)  
 A. 甲      B. 乙      C. 甲乙      D. 丙
51. 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
52. 剩磁消失而不能发电应重新充磁。直流电源电压应低于额定励磁电压(一般取\_\_\_\_\_V左右),充磁时间约为2~3 min。 (B)  
 A. 60      B. 100      C. 127      D. 220
53. 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
54. 停车爬行是\_\_\_\_\_是产生爬行的根本原因。 (C)  
 A. 震荡      B. 反馈      C. 剩磁      D. 惯性
55. 数控系统程序数据保存不住,可直接检查后备电池、断电检测及切换电路、以及\_\_\_\_\_。 (C)  
 A. 震荡电路      B. CPU及周边电路  
 C. 存储器周边电路      D. 地址线逻辑
56. 伺服驱动过电流可能是驱动装置输出L1、L2、L3之间短路;或\_\_\_\_\_;或功率开关晶体管V1~V6损坏;或是加速过快。 (B)  
 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
57. 晶体管的集电极与发射极之间的正反向阻值都应大于\_\_\_\_\_,如果两个方向的阻值都很小,则可能是击穿了。 (D)  
 A. 0.5 KΩ      B. 1 KΩ      C. 1.5 KΩ      D. 2 KΩ
58. 如果发电机的电流达到额定值而其电压不足额定值,则需\_\_\_\_\_线圈的匝数。 (B)  
 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
59. 振荡回路中电流大,且频率较高。在此回路中所采用的紧固件,最好为\_\_\_\_\_. (C)  
 A. 电磁材料      B. 绝缘材料      C. 非磁性材料      D. 磁性材料
60. 对触发脉冲要求有\_\_\_\_\_. (B)  
 A. 一定的宽度,且达到一定的电流      B. 一定的宽度,且达到一定的功率  
 C. 一定的功率,且达到一定的电流      D. 一定的功率,且达到一定的电压
61. 用双踪示波器观察逆变桥相邻二组晶闸管(V1、V2或,V3、V4)的触发脉冲相位差是否为\_\_\_\_\_. (D)  
 A. 60°      B. 90°      C. 120°      D. 180°

62. SP100—C3型高频设备半高压接通后阳极有电流。产生此故障的原因有\_\_\_\_\_。  
( D )
- A. 阳极槽路电容器
  - B. 棚极电路上旁路电容器
  - C. 棚极回馈线圈到棚极这一段有断路的地方
  - D. 以上都是
63. \_\_\_\_\_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
64. 直流电动机调压调速就是在\_\_\_\_\_恒定的情况下,用改变电枢电压的方法来改变电动机的转速。  
( A )
- A. 励磁
  - B. 负载
  - C. 电流
  - D. 功率
65. 要调节异步电动机的转速,可从\_\_\_\_\_入手。  
( D )
- A. 变极调速
  - B. 变频调速
  - C. 转差率调速
  - D. 以上都是
66. 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.  $\pm 15$
67. 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
68. 在系统中加入了\_\_\_\_\_环节以后,不仅能使系统得到下垂的机械特性,而且也能加快过渡过程,改善系统的动态特性。  
( D )
- A. 电压负反馈
  - B. 电流负反馈
  - C. 电压截止负反馈
  - D. 电流截止负反馈
69. 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
70. 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
71. 由一组\_\_\_\_\_电路判断控制整流器触发脉冲通道的开放和封锁,这就构成了逻辑无环流可逆调速系统。  
( A )
- A. 逻辑
  - B. 延时
  - C. 保护
  - D. 零电流检测器
72. 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
73. 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
74. 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 )

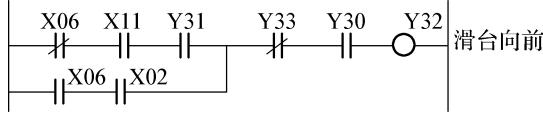
- A. 电流内环      B. 速度内环      C. 电压内环      D. 电压外环
75. 不是按经济型数控机床按驱动和定位方式可划分的是\_\_\_\_\_。 ( A )  
 A. 闭环连续控制式      B. 交流点位式  
 C. 半闭环连续控制式      D. 步进电动机式
76. 微处理器一般由\_\_\_\_\_、程序存储器、内部数据存储器、接口和功能单元(如定时器、计数器)以及相应的逻辑电路所组成。 ( C )  
 A. CNC      B. PLC      C. CPU      D. MPU
77. 经济型数控系统常用的有后备电池法和采用非易失性存储器,如闪速存储器\_\_\_\_\_。 ( C )  
 A. EEPROM      B. NVRAM      C. FLASHROM      D. EPROM
78. 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
79. 各位的段驱动及其位驱动可分别共用一个锁存器。每秒扫描次数大于\_\_\_\_\_次,靠人眼的视觉暂留现象,便不会感觉到闪烁。 ( D )  
 A. 20      B. 30      C. 40      D. 50
80. 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
81. 三相六拍脉冲分配逻辑电路由FF<sub>1</sub>、FF<sub>2</sub>、FF<sub>3</sub>三位\_\_\_\_\_触发器组成。 ( A )  
 A. D      B. JK      C. RS      D. 脉冲
82. 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
83. 晶闸管中频电源可能对电网50HZ工频电压波形产生影响,必须在电源进线中采取\_\_\_\_\_措施来减小影响。 ( D )  
 A. 耦合      B. 隔离      C. 整流      D. 滤波
84. 实践证明,在高于额定灯丝电压\_\_\_\_\_情况下长期工作,管子寿命几乎减少一半。 ( B )  
 A. 3%      B. 5%      C. 10%      D. 15%
85. 将需要用人造逆弧方法进行老练的管子装在高频设备上,为限制逆弧产生的短路电流,应在电路里接入\_\_\_\_\_。 ( C )  
 A. 过流继电器      B. 过压继电器  
 C. 限流电阻      D. 熔断器
86. 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
87. 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%
88. 更换电池之前,从电池支架上取下旧电池,装上新电池,从取下旧电池到装上新电池的时间要尽量短,一般不允许超过\_\_\_\_\_min。 ( A )  
A. 3      B. 5      C. 10      D. 15
89. 可编程序控制器自检结果首先反映在各单元面板上的\_\_\_\_\_上。 ( B )  
A. 七段码指示灯      B. LED 指示灯  
C. 信号灯      D. 指针
90. 正常时每个输出端口对应的指示灯应随该端口有输出或无输出而亮或熄。否则就是有故障。其原因可能是\_\_\_\_\_。 ( D )  
A. 输出元件短路      B. 开路  
C. 烧毁      D. 以上都是
91. 外部环境检查时,当湿度过大时应考虑装\_\_\_\_\_。 ( C )  
A. 风扇      B. 加热器      C. 空调      D. 除尘器
92. \_\_\_\_\_简称 PLC。 ( B )  
A. 顺序控制器      B. 可编程序控制器  
C. 微型计算机      D. 参数控制仪
93. 强供电回路的管线尽量避免与可编程序控制器输出、输入回路\_\_\_\_\_,且线路不在同一根管路内。 ( D )  
A. 垂直      B. 交叉      C. 远离      D. 平行
94. 根据液压控制梯形图下列指令正确的是\_\_\_\_\_。 ( D )



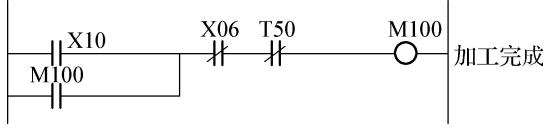
- A. ORI30      B. LD30      C. LDI30      D. OR30

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



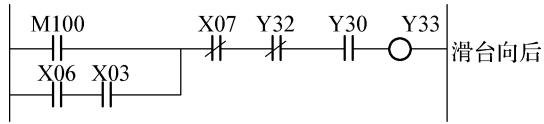
- A. ORI33      B. OR33      C. AND33      D. ANI33

96. 根据加工完成控制梯形图下列指令正确的是\_\_\_\_\_。 ( C )



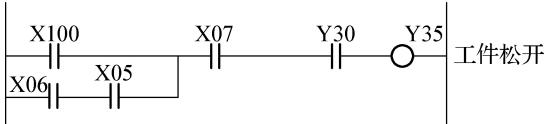
- A. LD50      B. AND50      C. ANI50      D. LDI50

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



- A. LD07      B. AND07      C. ANI07      D. LDI07

98. 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

99. 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

100. 程序检查过程中如发现有错误就要进行修改,其中有\_\_\_\_\_。 (A)

- A. 线路检查      B. 编程器检查  
C. 控制线路检查      D. 主回路检查

101. 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

102. 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

103. 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

104. 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、\_\_\_\_\_和语句描述。 (D)

- A. 安装图      B. 逻辑图      C. 原理图      D. 功能模块图

105. 可编程序控制器采用大规模集成电路构成的微处理器和\_\_\_\_\_来组成逻辑部分。 (C)

- A. 运算器      B. 控制器      C. 存储器      D. 累加器

106. F—20MS 可编程序控制器表示\_\_\_\_\_类型。 (B)

- 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

107. 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

108. F 系列可编程序控制器系统是由\_\_\_\_\_、扩展单元、编程器、用户程序、写入器和程序存入器等组成。 (A)

- A. 基本单元      B. 键盘      C. 鼠标      D. 外围设备

- 109.** 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
- 110.** F—20MR 可编程序控制器计数器的地址是 \_\_\_\_\_ 。 ( D )  
 A. 00—13      B. 30—37      C. 50—57      D. 60—67
- 111.** F—20MR 可编程序控制器输入的点数是 \_\_\_\_\_ 。 ( C )  
 A. 5      B. 8      C. 12      D. 16
- 112.** F—40 系列可编程序控制器由 \_\_\_\_\_ 个辅助继电器构成一个移位寄存器。 ( D )  
 A. 2      B. 4      C. 8      D. 16
- 113.** 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
- 114.** 辅助继电器、计时器、计数器、输入和输出继电器的触点可使用 \_\_\_\_\_ 次。 ( D )  
 A. 一      B. 二      C. 三      D. 无限
- 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回路串联连接用 \_\_\_\_\_ 指令。 ( D )  
 A. AND      B. ANI      C. ORB      D. ANB
- 117.** RST 指令用于移位寄存器和 \_\_\_\_\_ 的复位。 ( B )  
 A. 特殊继电器      B. 计数器      C. 辅助继电器      D. 定时器
- 118.** 主控指令 MC 后面任何指令都应以 \_\_\_\_\_ 指令开头,即公共线移到另一根新的母线上。 ( C )  
 A. LD 或 OR      B. LD 或 ORI      C. LD 或 LDI      D. LD 或 AND
- 119.** 如果只有 CJP 而无 EJP 指令时,程序将执行 \_\_\_\_\_ 指令。 ( A )  
 A. NOP      B. END      C. OUT      D. AND
- 120.** 编程器的显示内容包括 \_\_\_\_\_ 、数据、工作方式、指令执行情况和系统工作状态等。 ( A )  
 A. 地址      B. 参数      C. 程序      D. 位移储存器
- 121.** 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
- 122.** 先利用程序查找功能确定并读出要删除的某条指令,然后按下 \_\_\_\_\_ 键,随删除指令之后步序将自动加 1。 ( C )  
 A. INSTR      B. INS      C. DEL      D. END
- 123.** 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
124. 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
125. 检查、确认变压器的\_\_\_\_\_是否能满足控制单元和伺服系统的电能消耗。( C )
- A. 功率      B. 效率      C. 容量      D. 电压
126. 短路棒用来设定短路设定点,短路设定点由\_\_\_\_\_完成设定。( B )
- A. 维修人员      B. 机床制造厂  
C. 用户      D. 操作人员
127. 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
128. 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
129. 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
130. 在最低进给速度运转时,应在接近行程的两端和中间进行往复运动,每处移动距离不少于\_\_\_\_\_mm。( D )
- A. 5      B. 10      C. 15      D. 20
131. 在主轴\_\_\_\_\_调速范围内选一适当转速,调整切削量使之达到最大功率,机床工作正常,无颤振现象。( B )
- A. 恒转矩      B. 恒功率      C. 恒电流      D. 恒电压
132. 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
133. 回转运动的定位精度和重复分度精度属于数控机床的\_\_\_\_\_精度检验。( C )
- A. 切削      B. 几何      C. 定位      D. 联动
134. 数控机床的定位精度检验包括\_\_\_\_\_。( D )
- A. 回转运动的定位精度和重复分度精度  
B. 各直线运动坐标轴机械原点的复归精度  
C. 回转轴原点的复归精度  
D. 以上都是
135. 数控机床的切削精度检验包括\_\_\_\_\_。( D )
- A. 镗孔精度      B. 镗孔的孔距精度和孔径精度  
C. 端面铣刀铣平面的精度      D. 以上都是
136. JWK 经济型数控机床通过编程指令可实现的功能有\_\_\_\_\_。( D )

- A. 返回参考点      B. 快速点定位  
 C. 程序延时      D. 以上都是
- 137.** 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
- 138.** 使接口发出信号后自动撤除,信号持续时间可由程序设定;如果程序未设定,系统默认持续时间为\_\_\_\_\_s。 (D)  
 A. 1      B. 0.8      C. 0.6      D. 0.4
- 139.** 数控系统的主轴变速又叫\_\_\_\_\_功能。 (C)  
 A. T      B. M      C. S      D. G
- 140.** 数控系统的刀具功能又叫\_\_\_\_\_功能。 (A)  
 A. T      B. D      C. S      D. Q
- 141.** 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
- 142.** 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
- 143.** JWK 型经济型数控机床接通电源时首先检查\_\_\_\_\_运行情况。 (C)  
 A. 各种功能      B. 程序      C. 轴流风机      D. 电机
- 144.** 为了保护零件加工程序,数控系统有专用电池作为存储器 RAM 芯片的备用电源。当电池电压小于\_\_\_\_\_V 时,需要换电池,更换时应按有关说明书的方法进行。 (C)  
 A. 1.5      B. 3      C. 4.5      D. 6
- 145.** 线绕电阻器用\_\_\_\_\_表示。 (D)  
 A. RT      B. RPJ      C. RJ      D. RX
- 146.** N 型硅材料整流二极管用\_\_\_\_\_表示。 (C)  
 A. 2CP      B. 2CW      C. 2CZ      D. 2CL
- 147.** 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
- 148.** 尺寸是用特定单位表示长度的数字。在机械制造业中,特定单位均为\_\_\_\_\_。 (B)  
 A.  $\mu\text{m}$       B. mm      C. cm      D. m
- 149.** \_\_\_\_\_尺寸与基本尺寸的代数差称为下偏差。 (C)  
 A. 最小      B. 最大      C. 最小极限      D. 最大极限
- 150.** 规定孔的尺寸减去轴的尺寸的代数差为负是\_\_\_\_\_配合。 (D)  
 A. 基准      B. 间隙      C. 过渡      D. 过盈

151. 国家标准规定了基孔制的\_\_\_\_\_。代号为“H”。 ( C )
- A. 上偏差为零,上偏差大于零      B. 上偏差为零,上偏差小于零  
 C. 下偏差为零,上偏差大于零      D. 下偏差为零,上偏差小于零
152. 车床尾架体孔和顶尖套筒的配合种类为基本偏差\_\_\_\_\_。 ( D )
- A. e      B. f      C. g      D. h
153. 下列金属及合金的熔点最低的是\_\_\_\_\_。 ( A )
- A. 铅      B. 钨      C. 铬      D. 黄铜
154. JK 触发电路中,当  $J=0, K=1, Q^n=1$  时,触发器的状态\_\_\_\_\_。 ( C )
- A. 不变      B. 置 1      C. 置 0      D. 不定
155. 计数器就是对数字电路中的脉冲进行计数的部件。它是由触发器构成的。如果按计数器翻转的次序来分类,可把计数器分为\_\_\_\_\_。 ( D )
- A. 异步式和加法计数器      B. 异步式和减法计数器  
 C. 异步式和可避计数器      D. 异步式和同步式。
156. 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
157. \_\_\_\_\_接口实现数据字符和图形的显示。 ( C )
- A. MDI      B. I/O      C. CRT      D. PID
158. 车床已经使用多年,存在控制箱线路混乱,导线绝缘老化,接触器、\_\_\_\_\_触点严重烧损现象。 ( B )
- A. 热继电器      B. 继电器  
 C. 中间继电器      D. 按钮
159. 下列不属于大修工艺内容的是\_\_\_\_\_。 ( D )
- A. 主要电气设备、电气元件的检查、修理工艺以及应达到的质量标准  
 B. 试车程序及需要特别说明的事项  
 C. 施工中的安全措施  
 D. 外观质量
160. 主回路和控制回路的导线颜色应尽可能有区别,但接地线应与其他导线的颜色有明显的区别,应使用\_\_\_\_\_。 ( A )
- A. 黄绿色      B. 黑绿      C. 黑      D. 红
- 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. 职业道德具有自愿性的特点。 ( × )
162. 职业道德不倡导人们的牟利最大化观念。 ( × )
163. 企业文化对企业具有整合的功能。 ( √ )
164. 职业道德活动中做到表情冷漠、严肃待客是符合职业道德规范要求的。 ( × )
165. 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。 ( × )
166. 职业纪律是企业的行为规范,职业纪律具有随意性的特点。 ( × )
167. 流过电阻的电流与电阻两端电压成正比,与电路的电阻成反比。 ( √ )
168. 通电直导体在磁场中所受力方向,可以通过右手定则来判断。 ( × )

169. CW7805 的  $U_0=5$  V, 它的最大输出电流为 1.5 V。 ( × )
170. 各种绝缘材料的机械强度的各种指标是抗张, 抗压, 抗弯, 抗剪, 抗撕, 抗冲击等各种强度指标。 ( √ )
171. 当锉刀拉回时, 应稍微抬起, 以免磨钝锉齿或划伤工件表面。 ( √ )
172. 在爆炸危险场所, 如有良好的通风装置, 能降低爆炸性混合物的浓度, 场所危险等级可以降低。 ( √ )
173. 影响人类生活环境的电磁污染源, 可分为自然的和人为的两大类。 ( √ )
174. 质量管理是企业经营管理的一个重要内容, 是企业的生命线。 ( √ )
175. 岗位的质量要求是每个领导干部都必须做到的最基本的岗位工作职责。 ( × )
176. 交流电源线上装有两组电流互感器 TA1、TA2, 用于电路的计量和过电流保护。 ( × )
177. 高压整流电路供给震荡管的电压。 ( √ )
178. 阀流管及振荡管的灯丝分挡供电, 在切断直流高压电源的情况下, 能方便地进行加热和停止加热。 ( × )
179. 在数控机床的伺服驱动机构中, 常用的伺服驱动元件有步进电动机、液压马达和大惯量直流电动机、交流伺服电动机等。 ( √ )
180. 共阳极整流电路的工作原理和分析方法与其阴极电路相同, 只是电压方向相同、电流方向相反。 ( × )
181. 对于三相全控桥式整流电路, 要求脉冲信号是间隔 120°的双窄脉冲。 ( × )
182. 当逆变器电流上升时造成换流失败, 应减小  $t_f$ 。 ( × )
183. 将 I/O 接口地址与存储器空间分开设置, 互不影响, 由于地址总线是存储器和 I/O 设备共享的, 需用数据控制信号线区别。 ( × )
184. 线路检查键操作中代码 2—1 表示在一个逻辑行里 LD 或 LDI 可使用次数超过 6 次。 ( × )
185. 可编程序控制器编程简单, 操作方便, 维修容易, 易发生操作失误。 ( × )
186. F 系列可编程序控制器中的 OR 指令用于常闭触点的并联。 ( × )
187. ORB 指令用于回路并联连接。 ( √ )
188. 主轴驱动系统电源, 逐项试运行, 如换刀及刀具补偿、工作台回转和外设工作是否正常。 ( × )
189. 装置通电后, 先观察显示屏上显示数据, 并检查数控装置内有关指示灯等信号是否正常, 有无异常气味等。 ( × )
190. 数控机床的几何精度包括检验工作台的垂直度。 ( × )
191. 数控机床的几何精度检验包括主轴孔的径向圆跳动。 ( √ )
192. 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。 ( × )
193. S 功能设定有一种输出方式。 ( × )
194. JWK 型经济型数控机床系统电源切断后, 必须等待 30 s 以上方可再次接通电源。 允许连续开、关电源。 ( × )
195. 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。 ( × )

196. 电容量单位之间的换算关系是:1 F(法拉)= $10^6$   $\mu$ F(微法)= $10^{10}$  pF(皮法)。 ( × )
197. 铜的线膨胀系数比铁的小。 ( × )
198. 逻辑代数的基本公式和常用公式中同互补律  $A+\bar{A}=1$   $A \cdot \bar{A}=0$ 。 ( × )
199. RS 触发器有一个输入端,S 和 R;一个输出端,Q 和  $\bar{Q}$ 。 ( × )
200. 按图纸要求在管内重新穿线并进行绝缘检测(管内允许有接头),进行整机电气接线。 ( × )