# 2024年秋季国家开放大学《机电一体化系统》机考真题6

来源：网络 作者：空谷幽兰 更新时间：2025-03-06

*2024年秋季国家开放大学《机电一体化系统》机考真题6一、判断题1.转动惯量大不会对机电一体化系统造成不良影响。╳2.在机电一体化系统中，通过增大执行装置的固有频率可有效提高系统的稳定性。（√）3.滚珠丝杆机构不能自锁。（√）4.传感器的灵...*

2024年秋季国家开放大学

《机电一体化系统》机考真题6

一、判断题

1.转动惯量大不会对机电一体化系统造成不良影响。

╳

2.在机电一体化系统中，通过增大执行装置的固有频率可有效提高系统的稳定性。

（√）

3.滚珠丝杆机构不能自锁。

（√）

4.传感器的灵敏度越高越好。因为只有灵敏度高时，与被测量变化对应的输出信号的值才比较大,有利于信号处理。

（√）

5.旋转变压器和光电编码盘不能测试角位移。

╳

6.SPWM是脉冲宽度调制的缩写。

╳

7.直流伺服电机在一定的电磁转矩T（或负载转矩）下的稳态转速n随电枢的控制电压Ua变化而变化的规律，称为直流电机的调节特性。

√

8.在机电一体化系统驱动装置中，反馈通道上环节的误差与输入通道上环节的误差对系统输出精度的影响是不同的。

（╳）

9.l

I/O接口电路也简称接口电路。它是主机和外围设备之间交换信息的连接部件（电路）。它在主机和外围设备之间的信息交换中起着桥梁和纽带作用。

√

10.平面关节式机器人可以看成关节坐标式机器人的特例，它有轴线相互平行的肩关节和肘关节。

╳

11.驱动装置由驱动器、减速器和内部检测元件等组成，用来为操作机各运动部件提供动力和运动。

√

12.FML是表示柔性制造单元。

（×）

13.FMS具有优化的调度管理功能，无须过多的人工介入，能做到无人加工。

√

14.非接触式测量不仅避免了接触测量中需要对测头半径加以补偿所带来的麻烦，而且可以对各类表面进行高速三维扫描。

√

二、单选题

1.机电一体化系统中，根据控制信息和指令完成所要求的动作这一功能的是（C）。

C.执行机构

2.用作能量变换的执行元件，它控制机械执行机构运行，主要可分为电气式、液压式和（A）等。

A、气动式

3.如果三相步进电动机绕组为U、V、W，其通电顺序为U®V®W®U，则这种分配方式为（B）。

B.三相三拍

4.要求机器人在复杂的非结构化环境中具有识别环境和自主决策能力，即要具有人的某些智能行为，这种方式称为（A）

A“自主控制”方式

5.对于只进行二维平面作业的工业机器人只需要几个自由度（D）D三个

6.SCARA机构的机器人属于一种（A）

A平面关节型工业机器人

7.柔性系统中实现产品质量检查功能的是（）

A搬运单元

B分类单元

C上料检测单元

D加工与检测单元

8.光固化成型又称为光敏液相固化法、立体光刻等，是最早出现的、技术最成熟和应用最广泛的快速原型技术。它的缩写是（A）

A、SLA

B、FDM

C、3DP

D、SLS9、（D）测距是用无线电波段的频率，对激光束进行幅度调制，通过测定调制光信号在被测距

离上往返传播所产生的相位差，间接测定往返时间，并进一步计算出被测距离。

D相位法

10.（D）测距是借助三角形几何关系，求得扫描中心到扫描对象的距离，激光发射点和电荷耦合元件（CCD）接收点位于高精度基线两端，并与目标反射点构成一个空间平面三角形。

A.解析法

B.脉冲法

C.相位法

D.三角法

本DOCX文档由 www.zciku.com/中词库网 生成，海量范文文档任你选，，为你的工作锦上添花,祝你一臂之力！