# 2024年秋季国家开放大学《机电一体化系统》机考真题11

来源：网络 作者：翠竹清韵 更新时间：2024-07-05

*2024年秋季国家开放大学《机电一体化系统》机考真题1125.直线导轨机构的特点有（BCD）B、良好的自动调心能力C、C、良好的互换性D、D所有方向都具有高刚性26.传感器类型选择时考虑（ABD)因素A频率响应特性与线性范围B测量对象与测量...*

2024年秋季国家开放大学

《机电一体化系统》机考真题11

25.直线导轨机构的特点有（BCD）

B、良好的自动调心能力

C、C、良好的互换性

D、D所有方向都具有高刚性

26.传感器类型选择时考虑（ABD)因素

A频率响应特性与线性范围

B测量对象与测量环境

D灵敏度与精度

27.机电一体化系统中微机的选择要考虑（ABC）

A完善的中断系统

B足够的内存

C完善的I/O通道

28.按控制方式，工业机器人可分为（CD）

C点位控制

D连续轨迹控制

29.柔性制造系统有（ABC）优点。

30.A.设备利用率低

31.B.减少了工序中在制品量

32.C.减少直接工时费用

30.机电一体化系统的现代设计方法包括（ACD）

A反求设计方法

C绿色设计方法

D优化设计方法

综合题

三相变磁阻式步进电动机，转子齿数

Z

r

=100

齿，双三拍方式通电，则步距角为多少？步进电动机的三相双三拍方式通电顺序是什么（顺时针转）？

31设

K

为通电方式系数，M

励磁绕组的相数，则步距角θ的计算公式为

（D）。

A.θ=360°/KZr

B.θ=180°/KMZ

C.θ=180°/MZr

D.θ=360°/KMZr

32步距角θ的计算值是（B）

A.1.5

B.B.1.2

C.C.3.6

D.D.0.6

33设三相为

U、V、W，步进电动机以三相双三拍通电方式连续转动,顺时针转时通电顺序为

（B）。

A.U→W→V→U

…

B.UV→WU→VW→UV

…

C.U→V→W→U

…

D.UW→WV→VU→UW

…

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！