# 2025年秋季国家开放大学《机电一体化系统》机考真题8

来源：网络 作者：流年似水 更新时间：2025-06-03

*2024年秋季国家开放大学《机电一体化系统》机考真题8一、判断题1.机电一体化产品是在机械产品的基础上，采用微电子技术和计算机技术生产出来的新一代产品。对2.在机电一体化系统中，通过消除传动系统的回程误差可有效提高系统的稳定性。对3.在滚珠...*

2025年秋季国家开放大学

《机电一体化系统》机考真题8

一、判断题

1.机电一体化产品是在机械产品的基础上，采用微电子技术和计算机技术生产出来的新一代产品。对

2.在机电一体化系统中，通过消除传动系统的回程误差可有效提高系统的稳定性。对

3.在滚珠丝杠机构中，一般采用双螺母预紧的方法，将弹性变形控制在最小限度内，从而减少或部分消除轴向间隙，从而可以提高滚珠丝杠副的刚度。对

4.敏感元件不可直接感受被测量，以确定关系输出某一物理量，如弹性敏感元件将力转换为位移或应变输出错

5.旋转变压器和光电编码盘不能测试角位移。错

6.PWM

信号一般可由单片机产生。对

7.伺服控制系统的比较环节是将系统的反馈信号与输入的指令信号进行比较，以获得输出与输入之间的偏差信号。对

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误差对系统输出精度影响是不同的错

9.计算机系统设计中断的目的，是为了让CPU及时接收中断请求，暂停原来执行的程序，转而执行相应的中断服务程序，待中断处理完毕后，结束源程序的执行。错

10.球坐标式机器人。球坐标式机器人具有一个转动关节和二个移动关节，具有三个自由度。错

11.感知系统主要由内部传感器模块和外部传感器模块组成。对

12.加工工作站控制器是柔性制造系统中实现设计集成和信息集成的关键。对

13.FMS不能解决多机床下零件的混流加工，必须增加额外费用。错

14.三维扫描仪是融合光、机、电和计算机技术于一体的高薪科学产品。对

单选题

15机电一体化系统的核心是（）。C.控制器

1.机电一体化系统的支承部件主要有旋转支承部件和移动支承部件，下面()为机电-体化系统的旋转支承部件。A空心圆锥滚子轴承

17.由电信号处理部分和液压功率输出部分组成的控制系统是（）B电液伺服系统

18.工作人员事先根据机器人的工作任务和运动轨迹编制控制程序，然后将控制程序输入机器人的控制器，启动控制程序。这种方式称力()D“可编程控制”方式

19.工业机器人的自由度数取决于什么所要求的动作()。B作业目标

20.属于机器人机械手的末端执行器有()B伺服电机

21.FMS加工中心的刀库有()等基本类型。A转塔式

22.选择性激光烧结利用粉末材料在激光照射下烧结的原理，由计算机控制层层堆结成型。它的缩写是()D

SLS

23.()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)按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二角形。D脉冲法

24.()测距是通过测量发射和接收激光脉冲信号的时间差来间按获得被测目标的距离的。D脉冲法

多选题

25.机电一体化系统对机械传动机构基本要求有()。A高可靠性B良好的稳定性D快速响应

26.检测传感器的输出量有()A数字量B模拟量C开关量

27.控制用电机选用的基本要求有()。A可靠性高B快速性好C位置控制精度高

28.按几何结构类型，工业机器人可分为(ABCD)A自锁机构B闭环机构C开环机构D循环机构

29.机电一体化系统消除结构谐振的措施有(ABCD)。A应用综合速度反馈减小谐振B提高机械阻尼C降低传动刚度D改变结构固有频率

30.机电一体化系统中的接口的作用为(ABCD)。A电平转换B信号放大、滤波C信号隔离D加速度匹配

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！