

维修电工高级理论知识试卷

一、单项选择

- 1-1. 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
- 1-2. 在企业的经营活动中,下列选项中的_____不是职业道德功能的表现。 (B)
A. 激励作用 B. 决策能力 C. 规范行为 D. 遵纪守法
- 1-3. 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
- 1-4. 下列选项中属于职业道德作用的是_____。 (A)
A. 增强企业的凝聚力 B. 增强企业的离心力
C. 决定企业的经济效益 D. 增强企业员工的独立性
- 1-5. 职业道德与人生事业的关系是_____。 (C)
A. 有职业道德的人一定能够获得事业成功
B. 没有职业道德的人任何时刻都不会获得成功
C. 事业成功的人往往具有较高的职业道德
D. 缺乏职业道德的人往往更容易获得成功
- 1-6. 在职业活动中,不符合待人热情要求的是_____。 (A)
A. 严肃待客,表情冷漠 B. 主动服务,细致周到
C. 微笑大方,不厌其烦 D. 亲切友好,宾至如归
- 1-7. 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
- 1-8. 爱岗敬业的具体要求是_____。 (C)
A. 看效益决定是否爱岗 B. 转变择业观念
C. 提高职业技能 D. 增强把握择业的机遇意识
- 1-9. 下面描述的项目中,_____是电工安全操作规程的内容。 (D)
A. 及时缴纳电费
B. 禁止电动自行车上高架桥
C. 上班带好雨具
D. 高低压各型开关调试时,悬挂标志牌,防止误合闸
- 1-10. 下面所描述的事情中不属于工作认真负责的是_____。 (A)
A. 领导说什么就做什么 B. 下班前做好安全检查
C. 上班前做好充分准备 D. 工作中集中注意力

- 1-11. 职业道德通过_____,起着增强企业凝聚力的作用。 (A)
 A. 协调员工之间的关系 B. 增加职工福利
 C. 为员工创造发展空间 D. 调节企业与社会的关系
- 1-12. 正确阐述职业道德与人生事业的关系的选项是_____. (D)
 A. 没有职业道德的人,任何时刻都不会获得成功
 B. 具有较高的职业道德的人,任何时刻都会获得成功
 C. 事业成功的人往往并不需要较高的职业道德
 D. 职业道德是获得人生事业成功的重要条件
- 1-13. 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
- 1-14. 办事公道是指从业人员在进行职业活动时要做到_____. (A)
 A. 追求真理,坚持原则 B. 有求必应,助人为乐
 C. 公私不分,一切平等 D. 知人善任,提拔知己
- 1-15. 勤劳节俭的现代意义在于_____. (A)
 A. 勤劳节俭是促进经济社会发展的重要手段
 B. 勤劳是现代市场经济需要的,而节俭则不宜提倡
 C. 节俭阻碍消费,因而会阻碍市场经济的发展
 D. 勤劳节俭只有利于节省资源,但与提高生产效率无关
- 1-16. 关于创新的论述,正确的是_____. (C)
 A. 创新就是出新花样 B. 创新就是独立自主
 C. 创新是企业进步的灵魂 D. 创新不需要引进外国的新技术
- 1-17. 对待职业和岗位,_____并不是爱岗敬业所要求的。 (D)
 A. 树立职业理想 B. 干一行爱一行专一行
 C. 遵守企业的规章制度 D. 一职定终身,绝对不改行
- 1-18. 严格执行安全操作规程的目的是_____. (C)
 A. 限制工人的人身自由
 B. 企业领导刁难工人
 C. 保证人身和设备的安全以及企业的正常生产
 D. 增强领导的权威性
- 1-19. 制止损坏企业设备的行为,_____. (C)
 A. 只是企业的领导的责任 B. 对普通员工没有要求
 C. 是每一位员工和领导的责任和义务 D. 不能影响员工之间的关系
- 1-20. 职工上班时符合着装整洁要求的是_____. (D)
 A. 夏天天气炎热时可以只穿背心 B. 服装的价格越贵越好
 C. 服装的价格越低越好 D. 按规定穿工作服
- 1-21. 职工对企业诚实守信应该做到的是_____. (B)
 A. 忠诚所属企业,无论何种情况都始终把企业利益放在第一位

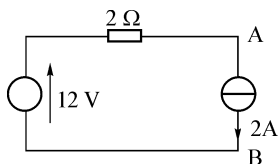
- B. 维护企业信誉,树立质量意识和服务意识
C. 扩大企业影响,多对外谈论企业之事
D. 完成本职工作即可,谋划企业发展由有见识的人来做
- 1-22. 坚持办事公道,要努力做到_____。(C)
A. 公私不分 B. 有求必应 C. 公正公平 D. 全面公开
- 1-23. 下列关于勤劳节俭的论述中,不正确的选项是_____。(B)
A. 勤劳节俭能够促进经济和社会发展
B. 勤劳是现代市场经济需要的,而节俭则不宜提倡
C. 勤劳和节俭符合可持续发展的要求
D. 勤劳节俭有利于企业增产增效
- 1-24. 关于创新的论述,不正确的说法是_____。(D)
A. 创新需要“标新立异” B. 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
- 1-25. 作为一名工作认真负责的员工,应该是_____。(D)
A. 领导说什么就做什么
B. 领导亲自安排的工作认真做,其他工作可以马虎一点
C. 面上的工作要做仔细一些,看不到的工作可以快一些
D. 工作不分大小,都要认真去做
- 1-26. 企业员工在生产经营活动中,不符合团结合作要求的是_____。(C)
A. 真诚相待,一视同仁 B. 互相借鉴,取长补短
C. 男女有序,尊卑有别 D. 男女平等,友爱亲善
- 1-27. 下面说法中正确的是_____。(C)
A. 上班穿什么衣服是个人的自由
B. 服装价格的高低反映了员工的社会地位
C. 上班时要按规定穿整洁的工作服
D. 女职工应该穿漂亮的衣服上班
- 1-28. 符合文明生产要求的做法是_____。(B)
A. 为了提高生产效率,增加工具损坏率 B. 下班前搞好工作现场的环境卫生
C. 工具使用后随意摆放 D. 冒险带电作业
- 1-29. _____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
- 1-30. 下列事项中属于办事公道的是_____。(D)
A. 顾全大局,一切听从上级 B. 大公无私,拒绝亲戚求助
C. 知人善任,努力培养知己 D. 坚持原则,不计个人得失
- 1-31. 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”
- 1-32. 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,大胆地闯早晚会出现问题
C. 创新是企业发展的动力
D. 创新需要灵感,但不需要情感
- 1-33. 企业生产经营活动中,促进员工之间团结合作的措施是_____。(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
- 1-34. 对自己所使用的工具,_____(A)
A. 每天都要清点数量,检查完好性 B. 可以带回家借给邻居使用
C. 丢失后,可以让单位再买 D. 找不到时,可以拿其他员工的
- 1-35. 职工上班时不符合着装整洁要求的是_____(A)
A. 夏天天气炎热时可以只穿背心 B. 不穿奇装异服上班
C. 保持工作服的干净和整洁 D. 按规定穿工作服上班
- 1-36. 有关文明生产的说法,_____是正确的。(C)
A. 为了及时下班,可以直接拉断电源总开关
B. 下班时没有必要搞好工作现场的卫生
C. 工具使用后应按规定放置到工具箱中
D. 电工工具不全时,可以冒险带电作业
- 1-37. 下列关于勤劳节俭的论述中,正确的选项是_____(B)
A. 勤劳一定能使人致富 B. 勤劳节俭有利于企业持续发展
C. 新时代需要巧干,不需要勤劳 D. 新时代需要创造,不需要节俭
- 1-38. 企业创新要求员工努力做到_____(C)
A. 不能墨守成规,但也不能标新立异
B. 大胆地破除现有的结论,自创理论体系
C. 大胆地试大胆地闯,敢于提出新问题
D. 激发人的灵感,遏制冲动和情感
- 1-39. 电工的工具种类很多,_____(C)
A. 只要保管好贵重的工具就行了
B. 价格低的工具可以多买一些,丢了也不可惜
C. 要分类保管好
D. 工作中,能拿到什么工具就用什么工具
- 1-40. 下面说法中不正确的是_____(D)
A. 下班后不要穿工作服 B. 不穿奇装异服上班
C. 上班时要按规定穿整洁的工作服 D. 女职工的工作服越艳丽越好
- 1-41. 有关文明生产的说法,_____是不正确的。(A)
A. 为了及时下班,可以直接拉断电源总开关
B. 下班前搞好工作现场的环境卫生
C. 工具使用后应按规定放置到工具箱中
D. 电工一般不允许冒险带电作业
- 1-42. 下列选项中属于职业道德范畴的是_____(D)
A. 企业员工 B. 下列企业发展战略

- C. 员工的技术水平 D. 人们的内心信念
- 1-43. 在市场经济条件下,促进员工行为的规范化是_____社会功能的重要表现。 (D)
- A. 治安规定 B. 奖惩制度 C. 法律法规 D. 职业道德
- 1-44. 企业文化的功能不包括_____。 (D)
- A. 激励功能 B. 导向功能 C. 整合功能 D. 娱乐功能
- 1-44. 下列事项中属于办事公道的是_____。 (D)
- A. 顾全大局,一切听从上级 B. 大公无私,拒绝亲戚求助
- C. 知人善任,努力培养知己 D. 坚持原则,不计较个人得失
- 1-45. 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. “一分钟应看成八分钟”
- C. 勤俭节约符合可持续发展的要求
- D. “节省一块钱,就等于净赚一块钱”
- 1-46. 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
- 1-47. 企业员工在生产经营活动中,不符合团结合作要求的是_____。 (C)
- A. 真诚相待,一视同仁 B. 互相借鉴,取长补短
- C. 男女有序,尊卑有别 D. 男女平等,有爱亲善
- 1-48. 对自己所使用的工具,_____。 (A)
- A. 每天都要清点数量,检查完好性 B. 可以带回家借给邻居使用
- C. 丢失后,可以让单位再买 D. 找不到时,可以拿其他员工的
- 1-49. 职工上班时不符合着装整洁要求的是_____。 (A)
- A. 夏天天气炎热时可以只穿背心 B. 不穿奇装异服上班
- C. 保持工作服的干净与整洁 D. 按规定穿工作服上班
- 1-50. 有关文明生产的说法,_____是不正确的。 (A)
- A. 为了及时下班,可以直接拉断电源总开关
- B. 下班前搞好工作现场的环境卫生
- C. 工具使用前应按规定放置到工具箱中
- D. 电工一般不允许冒险带电作业
- 1-51. 劳动者的基本权利包括_____等。 (D)
- A. 完成劳动任务 B. 提高生活水平
- C. 执行劳动安全卫生规程 D. 享有社会保险和福利
- 1-52. 劳动者的基本义务包括_____等。 (A)
- A. 执行劳动安全卫生规程 B. 超额完成工作
- C. 休息 D. 休假
- 1-53. 劳动者的基本义务包括_____等。 (A)

- A. 遵守劳动纪律 B. 获得劳动报酬
C. 休息 D. 休假
- 1-54. 根据劳动法的有关规定,_____,劳动者可以随时通知用人单位解除劳动合同。
(D)
- A. 在试用期间被证明不符合录用条件的
B. 严重违反劳动纪律或用人单位规章制度的
C. 严重失职、营私舞弊,对用人单位利益造成重大损害的
D. 用人单位未按照劳动合同约定支付劳动报酬或者是提供劳动条件的
- 1-55. 劳动安全卫生管理制度对未成年工给予了特殊的劳动保护,这其中的未成年工是指年满 16 周岁未满_____的人。
(D)
- A. 14 周岁 B. 15 周岁 C. 17 周岁 D. 18 周岁
- 1-56. 文明生产的内部条件主要指生产有节奏、_____,物流安排科学合理。(B)
- A. 增加产量 B. 均衡生产 C. 加班加点 D. 加强竞争
- 1-57. 劳动者的基本权利包括_____等。
(D)
- A. 完成劳动任务 B. 提高职业技能
C. 遵守劳动纪律和职业道德 D. 接受职业技能培训
- 1-58. 根据劳动法的有关规定,_____,劳动者可以随时通知用人单位解除劳动合同。
(D)
- A. 在试用期间被证明不符合录用条件的
B. 严重违反劳动纪律或用人单位规章制度的
C. 严重失职、营私舞弊,对用人单位利益造成重大损害的
D. 用人单位以暴力、威胁或者非法限制人身自由的手段强迫劳动的
- 1-59. 劳动者的基本权利包括_____等。
(D)
- A. 完成劳动任务 B. 提高职业技能
C. 请假外出 D. 提请劳动争议处理
- 1-60. 下列选项中属于职业道德范畴的是_____。
(D)
- A. 企业员工 B. 下列企业发展战略
C. 员工的技术水平 D. 人们的内心信念
- 1-61. 在市场经济条件下,促进员工行为的规范化是_____社会功能的重要表现。
(D)
- A. 治安规定 B. 奖惩制度 C. 法律法规 D. 职业道德
- 2-1. 一般电路由电源、_____和中间环节三个基本部分组成。
(A)
- A. 负载 B. 电压 C. 电流 D. 电动势
- 2-2. 绝缘材料的电阻受_____,水份、灰尘等影响较大。
(A)
- A. 温度 B. 干燥 C. 材料 D. 电源
- 2-3. 全电路欧姆定律指出:电路中的电流由电源_____,内阻和负载电阻决定。
(D)
- A. 功率 B. 电压 C. 电阻 D. 电动势
- 2-4. 电位是_____,随参考点的改变而改变,而电压是绝对量,不随参考点的改变而改变。
(D)

- A. 常量 B. 变量 C. 绝对量 D. 相对量
- 2-5. 一般电路由_____、负载和中间环节三个基本部分组成。 (D)
- A. 电线 B. 电压 C. 电流 D. 电源
- 2-6. 基尔霍夫定律的_____是绕回路一周电路元件电压变化为零。 (A)
- A. 回路电压定律 B. 电路功率平衡
- C. 电路电流定律 D. 回路电位平衡
- 2-7. 如图所示, A、B 两点间的电压 U_{AB} 为_____。 (D)



- A. -18 V B. +18 V C. -6 V D. 8 V
- 2-8. 使用电解电容时_____。 (B)
- A. 负极接高电位, 正极接低电位
- B. 正极接高电位, 负极接低电位
- C. 负极接高电位, 负极也可以接高电位
- D. 不分正负极
- 2-9. _____反映导体对电流起阻碍作用的大小。 (D)
- A. 电动势 B. 功率 C. 电阻率 D. 电阻
- 2-10. 伏安法测电阻是根据_____来算出数值。 (A)
- A. 欧姆定律 B. 直接测量法
- C. 焦耳定律 D. 基尔霍夫定律
- 2-11. 并联电路中加在每个电阻两端的电压都_____。 (B)
- A. 不等 B. 相等
- C. 等于各电阻上电压之和 D. 分配的电流与各电阻值成正比
- 2-12. 电功率的常用单位有_____。 (D)
- A. 焦耳 B. 伏安
- C. 欧姆 D. 瓦、千瓦、毫瓦
- 2-13. 电容器上标注的符号 $2\mu 2$, 表示该电容数值为_____。 (B)
- A. 0.2 μ B. 2.2 μ C. 22 μ D. 0.22 μ
- 2-14. 磁动势的单位为_____。 (B)
- A. Wb B. A C. A/m D. A·m
- 2-15. 在_____, 磁力线由 S 极指向 N 极。 (B)
- A. 磁场外部 B. 磁体内部
- C. 磁场两端 D. 磁场一端到另一端
- 2-16. 单位面积上垂直穿过的磁力线数叫作_____。 (C)
- A. 磁通或磁通量 B. 磁导率
- C. 磁感应强度 D. 磁场强度
- 2-17. 铁磁性质在反复磁化过程中的 B—H 关系是_____。 (B)

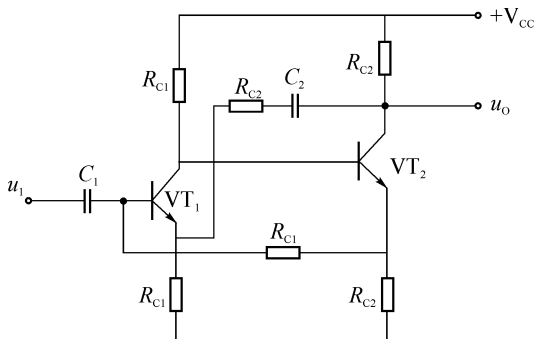
- A. 起始磁化曲线 B. 磁滞回线 C. 基本磁化曲线 D. 局部磁滞回线
- 2-18. 穿越线圈回路的磁通发生变化时,线圈两端就产生_____。 (B)
A. 电磁感应 B. 感应电动势
C. 磁场 D. 电磁感应强度
- 2-19. 已知工频正弦电压有效值和初始值均为 380 V,则该电压的瞬时值表达式为_____。 (B)
A. $u=380\sin 314t$ V B. $u=537\sin(314t+45^\circ)$ V
C. $u=380\sin(314t+90^\circ)$ V D. $u=380\sin(314t+45^\circ)$ V
- 2-20. 纯电容正弦交流电路中,电压有效值不变,当频率增大时,电路中电流将_____。 (A)
A. 增大 B. 减小 C. 不变 D. 不定
- 2-21. 变化的磁场能够在导体中产生感应电动势,这种现象叫_____。 (A)
A. 电磁感应 B. 电磁感应强度
C. 磁导率 D. 磁场强度
- 2-22. 正弦交流电常用的表达方法有_____。 (D)
A. 解析式表达法 B. 波形图表示法
C. 相量表示法 D. 以上都是
- 2-23. 串联正弦交流电路的视在功率表征了该电路的_____。 (A)
A. 电路中总电压有效值与电流有效值的乘积
B. 平均功率
C. 瞬时功率最大值
D. 无功功率
- 2-24. 当电阻为 $8.66\ \Omega$ 串联时,电路的功率因数为_____。 (B)
A. 0.5 B. 0.866 C. 1 D. 0.6
- 2-25. 根据仪表测量对象的名称分为_____等。 (A)
A. 电压表、电流表、功率表、电度表
B. 电压表、欧姆表、示波器
C. 电流表、电压表、信号发生器
D. 功率表、电流表、示波器
- 2-26. 测量电流时应将电流表_____电路。 (A)
A. 串联接入 B. 并联接入
C. 并联接入或串联接入 D. 混联接入
- 2-27. 根据被测电流的种类分为_____。 (D)
A. 直流 B. 交流 C. 交直流 D. 以上都是
- 2-28. 用万用表的直流电流档测直流电流时,将万用表串接在被测电路中,并且_____。 (A)
A. 红表棒接电路的高电位端,黑表棒接电路的低电位端
B. 黑表棒接电路的高电位端,红表棒接电路的低电位端
C. 红表棒接电路的正电位端,黑表棒接电路的负电位端
D. 红表棒接电路的负电位端,黑表棒接电路的正电位端

- 2-29. 用螺丝刀拧紧可能带电的螺钉时,手指应该_____螺丝刀的金属部分。(D)
A. 接触 B. 压住 C. 抓住 D. 不接触
- 2-30. 常用的裸导线有铜绞线、_____和钢芯铝绞线。(C)
A. 钨丝 B. 钢丝 C. 铝绞线 D. 焊锡丝
- 2-31. 云母制品属于_____。(A)
A. 固体绝缘材料 B. 液体绝缘材料
C. 气体绝缘材料 D. 导体绝缘材料
- 2-32. 如果触电者伤势较重,已失去知觉,但心跳和呼吸还存在,应使_____。(D)
A. 触电者舒适、安静地平坦
B. 周围不围人,使空气流通
C. 解开伤者的衣服以利呼吸,并速请医生前来或送往医院
D. 以上都是
- 2-33. 机床照明、移动行灯等设备,使用的安全电压为_____。(D)
A. 9 V B. 12 V C. 24 V D. 36 V
- 2-34. 用手电钻钻孔时,要穿戴_____。(C)
A. 口罩 B. 帽子 C. 绝缘鞋 D. 眼镜
- 2-35. 国家鼓励和支持利用可再生能源和_____发电。(C)
A. 磁场能 B. 机械能 C. 清洁能源 D. 化学能
- 2-36. 根据仪表取得读数的方法可分为_____。(D)
A. 指针式 B. 数字式 C. 记录式 D. 以上都是
- 2-37. 用万用表测量电阻值时,应使指针指示在_____。(C)
A. 欧姆刻度最右 B. 欧姆刻度最左
C. 欧姆刻度中心附近 D. 欧姆刻度三分之一处
- 2-38. 喷灯打气加压时,要检查并确认进油阀可靠地_____。(A)
A. 关闭 B. 打开 C. 打开一点 D. 打开或关闭
- 2-39. 导线截面的选择通常是由_____、机械强度、电流密度、电压损失和安全载流量等因素决定的。(C)
A. 磁通密度 B. 绝缘强度 C. 发热条件 D. 电压高低
- 2-40. 变压器油属于_____。(B)
A. 固体绝缘材料 B. 液体绝缘材料
C. 气体绝缘材料 D. 导体绝缘材料
- 2-41. _____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
- 2-42. 电伤是指电流的_____。(D)
A. 热效应 B. 化学效应 C. 机械效应 D. 以上都是
- 2-43. 民用住宅的供电电压是_____。(B)
A. 380 V B. 220 V C. 50 V D. 36 V
- 2-44. 千万不要用铜线、铝线、铁线代替_____。(B)
A. 导线 B. 保险丝 C. 包扎带 D. 电话线
- 2-45. 测量直流电流时应注意电流表的_____。(C)

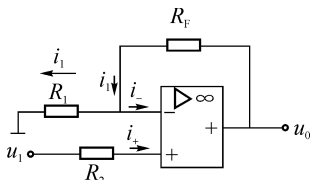
- A. 量程 B. 极性 C. 量程及极性 D. 误差
- 2-46. 测量直流电压时应注意电压表的_____。 (C)
- A. 量程 B. 极性 C. 量程及极性 D. 误差
- 2-47. 喷灯点火时,_____严禁站人。 (B)
- A. 喷灯左侧 B. 喷灯前 C. 喷灯右侧 D. 喷嘴后
- 2-48. 选用绝缘材料时应该从电气性能、机械性能、_____,化学性能、工艺性能及经济性等方面来进行考虑。 (D)
- A. 电流大小 B. 磁场强弱 C. 气压高低 D. 热性能
- 2-49. 永磁材料的主要分类有金属永磁材料、_____,其它永磁材料。 (B)
- A. 硅钢片 B. 铁氧体永磁材料
- C. 钢铁 D. 铝
- 2-50. 当流过人体的电流达到_____时,就足以使人死亡。 (D)
- A. 0.1 mA B. 10 mA C. 20 mA D. 100 mA
- 2-51. 常见的电伤包括_____。 (D)
- A. 电弧烧伤 B. 电烙印 C. 皮肤金属化 D. 以上都是
- 2-52. 用电设备的金属外壳必须与保护线_____。 (A)
- A. 可靠连接 B. 可靠隔离 C. 远离 D. 靠近
- 2-53. 绝缘导线是有_____的导线。 (C)
- A. 潮湿 B. 干燥 C. 绝缘包皮 D. 氧化层
- 2-54. 常用的绝缘材料包括:_____,液体绝缘材料和固体绝缘材料。 (B)
- A. 木头 B. 气体绝缘材料
- C. 胶木 D. 玻璃
- 2-55. 在超高压线路下或设备附近站立或行走的人,往往会感到_____。 (B)
- A. 不舒服、电击 B. 刺痛感、毛发耸立
- C. 电伤、精神紧张 D. 电弧烧伤
- 2-56. 人体触电后,会出现_____。 (D)
- A. 神经麻痹 B. 呼吸中断
- C. 心脏停止跳动 D. 以上都是
- 2-57. 用万用表测电阻时,每个电阻档都要调零,如调零不能调到欧姆零位,说明_____。 (A)
- A. 电源电压不足,应换电池 B. 电池极性接反
- C. 万用表欧姆档已坏 D. 万用表调零功能已坏
- 2-58. 兆欧表的接线端标有_____。 (A)
- A. 接地 E、线路 L、屏蔽 G B. 接地 N、导通端 L、绝缘端 G
- C. 接地 E、导通端 L、绝缘端 G D. 接地 N、通电端 G、绝缘端 L
- 2-59. 永磁材料的主要分类有_____,铁氧体永磁材料、其它永磁材料。 (C)
- A. 硅钢片 B. 钢铁
- C. 金属永磁材料 D. 铝合金
- 2-60. 电磁铁的铁心应该选用_____。 (A)
- A. 软磁材料 B. 永磁材料 C. 硬磁材料 D. 永久磁铁

- 2-61. 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
- 2-62. 电器着火时下列不能用的灭火方法是_____。(D)
- A. 用四氯化碳灭火 B. 用二氧化碳灭火
C. 用沙土灭火 D. 用水灭火
- 2-63. 用万用表的直流电流档测直流电流时,将万用表串接在被测电路中,并且 (A)
- A. 红表棒接电路的高电位端,黑表棒接电路的低电位端
B. 黑表棒接电路的高电位端,红表棒接电路的低电位端
C. 红表棒接电路的正电位端,黑表棒接电路的负电位端
D. 红表棒接电路的负电位端,黑表棒接电路的正电位端
- 2-64. 喷灯打气加压时,要检查并确认进油阀可靠地 (A)
- A. 关闭 B. 打开 C. 打开一点 D. 打开或关闭
- 2-65. 导线截面的选择通常是由发热条件、机械强度、_____,电压损失和安全载流量等因素决定 (A)
- A. 电流密度 B. 绝缘强度 C. 磁体密度 D. 电压高低
- 2-66. 常用的绝缘材料包括:气体绝缘材料、_____和固定绝缘材料 (D)
- A. 木头 B. 玻璃
C. 胶木 D. 液体绝缘材料
- 2-67. 对电气开关及正常运行产生火花的电气设备,应_____存放可燃物质的地点。(A)
- A. 远离 B. 采用铁丝网隔断
C. 靠近 D. 液体绝缘材料
- 2-68. 高压设备室内不得接近故障点_____以内 (D)
- A. 1 米 B. 2 米 C. 3 米 D. 4 米
- 2-69. 噪声可分为气体动力噪声,机械噪声和_____。(D)
- A. 电力噪声 B. 水噪声 C. 电气噪声 D. 电磁噪声
- 2-70. _____用来提供一定波形及数值的信号。(D)
- A. 数字万用表 B. 电子毫伏表
C. 示波器 D. 信号发生器
- 2-71. 任何单位和个人不得非法占用变电设施用地、输电线路走廊和_____。(A)
- A. 电缆通道 B. 电线 C. 电杆 D. 电话
- 3-1. 点接触型二极管可工作于_____电路。(A)
- A. 高频 B. 低频 C. 中频 D. 全频
- 3-2. 当二极管外加的正向电压超过死区电压时,电流随电压增加而迅速_____。(A)
- A. 增加 B. 减小 C. 截止 D. 饱和
- 3-3. 如图所示为_____符号。(A)
- A. 光敏二极管 B. 整流二极管 C. 稳压二极管 D. 普通二极管

- 3-4. 三极管的功率大于等于_____为大功率管。 (A)
 A. 1 W B. 0.5 W C. 2 W D. 1.5 W
- 3-5. 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
- 3-6. 如图所示为_____符号。 (D)
 A. 开关二极管 B. 整流二极管 C. 稳压二极管 D. 变容二极管
- 3-7. 三极管的 f_a 高于等于_____为高频管。 (C)
 A. 1 MHz B. 2 MHz C. 3 MHz D. 4 MHz
- 3-8. 如图所示,为_____三极管图形符号。 (C)
 A. 放大 B. 发光 C. 光电 D. 开关
- 3-9. 测得某电路板上晶体三极管 3 个电极对地的直流电位分别为 $V_E = 3 \text{ V}$, $V_B = 3.7 \text{ V}$, $V_C = 3.3 \text{ V}$, 则该管工作在_____。 (B)
 A. 放大区 B. 饱和区 C. 截止区 D. 击穿区
- 3-10. 如图所示,为_____三极管图形符号。 (A)
 A. 普通 B. 发光 C. 光电 D. 恒流
- 3-11. 基本放大电路中,经过晶体管的信号有_____。 (B)
 A. 直流成分 B. 交流成分 C. 交直流成分 D. 高频成分
- 3-12. 如图所示, C_2 、 R_{F2} 组成的反馈支路的反馈类型是_____。 (A)



- A. 电压串联负反馈 B. 电压并联负反馈
 C. 电流串联负反馈 D. 电流并联负反馈
- 3-13. 处于截止状态的三极管,其工作状态为_____。 (B)
 A. 射结正偏,集电结反偏 B. 射结反偏,集电结反偏
 C. 射结正偏,集电结正偏 D. 射结反偏,集电结正偏
- 3-14. 如图所示,为_____三极管图形符号。 (D)
 A. 压力 B. 发光 C. 光电 D. 普通
- 3-15. 如图所示,该电路的反馈类型为_____。 (A)



- A. 电压串联负反馈 B. 电压并联负反馈
C. 电流串联负反馈 D. 电流并联负反馈
- 3-16. 常用的稳压电路有_____等。 (D)
A. 稳压管并联型稳压电路 B. 串联型稳压电路
C. 开关型稳压电路 D. 以上都是
- 3-17. 分压式偏置的共发射极放大电路中,若 V_B 点电位过高,电路易出现_____。 (B)
A. 截止失真 B. 饱和失真
C. 晶体管被烧损 D. 双向失真
- 3-18. 如图所示,该电路的反馈类型为_____。 (B)
-
- A. 电压串联负反馈 B. 电压并联负反馈
C. 电流串联负反馈 D. 电流并联负反馈
- 3-19. 单相桥式整流电路的变压器二次侧电压为 20 伏,每个整流二极管所承受的最大反向电压为_____。 (B)
A. 20 V B. 28.28 V C. 40 V D. 56.56 V
- 3-20. 下列不属于常用稳压电源电子单元电路的功能有_____。 (D)
A. 输出电压稳定 B. 抗干扰能力强
C. 具有一定过载能力 D. 波形失真小
- 3-21. 微分集成运放电路反馈元件采用的是_____元件。 (B)
A. 电感 B. 电阻 C. 电容 D. 三极管
- 3-22. 过零比较器可将输入正弦波变换为_____。 (D)
A. 三角波 B. 锯齿波 C. 尖顶脉冲波 D. 方波
- 3-23. 集成运放电路_____,会损坏运放。 (A)
A. 两输入端电压过高 B. 输入电流过大
C. 两输入端短接 D. 两输入端接反
- 3-24. 集成运放电路的电源端可外接_____,防止其极性接反。 (B)
A. 三极管 B. 二极管 C. 场效应管 D. 稳压管
- 3-25. _____用来观察电子电路信号的波形及数值。 (C)
A. 数字万用表 B. 电子毫伏表
C. 示波器 D. 信号发生器
- 3-26. 下列不属于集成运放电路线性应用的是_____。 (D)
A. 加法运算电路 B. 减法运算电路
C. 积分电路 D. 过零比较器
- 3-27. 下列不属于集成运放电路非线性应用的是_____。 (A)

- A. 加法运算电路 B. 滞回比较器
C. 非过零比较器 D. 过零比较器
- 3-28. _____用来提供一定波形及数值的信号。 (D)
A. 数字万用表 B. 电子毫伏表
C. 示波器 D. 信号发生器
- 3-29. 集成运放电路的_____可外接二极管,防止其极性接反。 (A)
A. 电源端 B. 输入端 C. 输出端 D. 接地端
- 3-30. 集成运放电路引脚如插反,会_____,会损坏运放。 (A)
A. 将电源极性接反 B. 输入接反
C. 输出接反 D. 接地接反
- 3-31. 集成运放电路_____,会损坏运放、 (A)
A. 电源数值过大 B. 输入接反
C. 输出端开路 D. 输出端与输入端直接相连
- 4-1. 当 74 LS94 的 S_L 与 Q_0 相连时,电路实现的功能为_____。 (A)
A. 左移环形计数器 B. 右移环形计数器
C. 保持 D. 并行置数
- 4-2. 集成译码器与七段发光二极管构成_____译码器。 (C)
A. 变量 B. 逻辑状态 C. 数码显示 D. 数值
- 4-3. 时序逻辑电路的清零端有效,则电路为_____状态。 (D)
A. 计数 B. 保持 C. 置 1 D. 清 0
- 4-4. 组合逻辑电路常采用的分析方法有_____。 (D)
A. 逻辑代数化简 B. 真值表
C. 逻辑表达式 D. 以上都是
- 4-5. 组合逻辑电路的译码器功能有_____。 (D)
A. 变量译码器 B. 显示译码器
C. 数码译码器 D. 以上都是
- 4-6. 时序逻辑电路的波形图是_____。 (A)
A. 各个触发器的输出随时钟脉冲变化的波形
B. 各个触发器的输入随时钟脉冲变化的波形
C. 各个门电路的输出随时钟脉冲变化的波形
D. 各个门的输入随时钟脉冲变化的波形
- 4-7. 移位寄存器可分为_____。 (D)
A. 左移 B. 右移 C. 可逆 D. 以上都是
- 4-8. 555 定时器构成的多谐振荡电路的脉冲频率由_____决定。 (C)
A. 输入信号 B. 输出信号
C. 电路充放电电阻及电容 D. 555 定时器结构
- 4-9. 当 74 LS94 的控制信号为 11 时,该集成移位寄存器处于_____状态。 (D)
A. 左移 B. 右移 C. 保持 D. 并行置数
- 4-10. 当 74 LS94 的 Q_0 经非门的输出与 S_L 相连时,电路实现的功能为_____。 (A)

- A. 左移扭环形计数器 B. 右移扭环形计数器
C. 保持 D. 并行置数
- 4-11. 集成译码器 74LS42 是_____译码器。 (D)
A. 变量 B. 显示 C. 符号 D. 二—十进制
- 4-12. 集成译码器 74LS48 可点亮_____显示器。 (A)
A. 共阴七段 B. 共阳七段 C. 液晶 D. 等离子
- 4-13. 集成二—十进制计数器 74LS90 是_____计数器。 (A)
A. 异步二—五—十进制加法 B. 同步十进制加法
C. 异步十进制减法 D. 同步十进制可逆
- 4-14. 一片集成二—十进制计数器 74LS160 可构成_____进制计数器。 (C)
A. 2 至 10 间的任意 B. 5
C. 10 D. 2
- 4-15. 时序逻辑电路的分析方法有_____。 (D)
A. 列写状态方程 B. 列写驱动方程
C. 列写状态表 D. 以上都是
- 4-16. 用毫伏表测出电子电路的信号为_____。 (B)
A. 平均值 B. 有效值 C. 直流值 D. 交流值
- 4-17. 当 74LS94 的控制信号为 01 时,该集成移位寄存器处于_____状态。 (B)
A. 左移 B. 右移 C. 保持 D. 并行置数
- 4-18. 集成译码器 74LS138 的 3 个使能端,只要有一个不满足要求,其八个输出为_____。 (A)
A. 高电平 B. 低电平 C. 高阻 D. 低阻
- 4-19. 集成计数器 74LS192 是_____计数器。 (D)
A. 异步十进制加法 B. 同步十进制加法
C. 异步十进制减法 D. 同步十进制可逆
- 4-21. 集成译码器的_____状态不对时,译码器无法工作。 (D)
A. 输入端 B. 输出端 C. 清零端 D. 使能端
- 4-22. 由与非门组成的基本 RS 触发器,当 RS 为_____时,触发器处于不定状态。 (A)
A. 00 B. 01 C. 10 D. 11
- 4-23. 时序逻辑电路的输出端取数如有问题会产生_____。 (D)
A. 时钟脉冲混乱 B. 置数端无效
C. 清零端无效 D. 计数模错误
- 4-24. 当集成译码器 74LS138 的 3 个使能端都满足要求时,其输出端为_____有效。 (B)
A. 高电平 B. 低电平 C. 高阻 D. 低阻
- 4-25. 两片集成计数器 74LS192,最多可构成_____进制计数器。 (A)
A. 100 B. 50 C. 10 D. 9
- 4-26. 集成编码器的_____状态不对时,编码器无法工作。 (D)
A. 输入端 B. 输出端 C. 清零端 D. 控制端

- 4-27. 集成译码器无法工作,首先应检查_____的状态。 (D)
A. 输入端 B. 输出端 C. 清零端 D. 使能端
- 4-28. 由与非门组成的可控 RS 触发器,当 RS 为_____时,触发器处于不定状态。 (D)
A. 00 B. 01 C. 10 D. 11
- 4-29. JK 触发器,当 JK 为_____时,触发器处于翻转状态。 (D)
A. 00 B. 01 C. 10 D. 11
- 4-30. 时序逻辑电路的计数控制端无效,则电路处于_____状态。 (B)
A. 计数 B. 保持 C. 置 1 D. 置 0
- 4-31. 时序逻辑电路的计数器直接取相应进制数经相应门电路送到_____端。 (A)
A. 异步清零端 B. 同步清零端
C. 异步置数端 D. 同步置数端
- 4-32. 下列不能用于构成组合逻辑电路的是_____。 (D)
A. 与非门 B. 或非门 C. 异或门 D. 触发器
- 4-33. 下列不属于组合逻辑电路的加法器为_____。 (D)
A. 半加器 B. 全加器 C. 多位加法器 D. 计数器
- 4-34. 时序逻辑电路的计数器取相应进制数少一,经相应门电路送到_____端。 (B)
A. 异步清零端 B. 同步清零端
C. 异步置数端 D. 同步置数端
- 4-35. 集成或非门的多余引脚_____时,或非门被封锁。 (B)
A. 悬空 B. 接高电平 C. 接低电平 D. 并接
- 4-36. 集成或非门被封锁,应检查其多余引脚是否接了_____。 (B)
A. 悬空 B. 高电平 C. 低电平 D. 并接
- 4-37. 由或非门组成的基本 RS 触发器,当 RS 为_____时,触发器处于不定状态。 (D)
A. 00 B. 01 C. 10 D. 11
- 4-38. JK 触发器,当 JK 为_____时,触发器处于置 1 状态。 (C)
A. 00 B. 01 C. 10 D. 11
- 4-39. 时序逻辑电路的置数端有效,则电路为_____状态。 (B)
A. 计数 B. 并行置数 C. 置 1 D. 清 0
- 4-40. 时序逻辑电路的集成移位寄存器的移位方向错误,则是_____有问题。 (A)
A. 移位控制端 B. 清零端
C. 脉冲端 D. 输出端
- 4-41. 下列不属于时序逻辑电路的计数器进制的为_____。 (D)
A. 二进制计数器 B. 十进制计数器
C. N 进制计数器 D. 脉冲计数器
- 4-42. 集成译码器与七段发光二极管构成_____译码器。 (C)
A. 变量 B. 逻辑状态 C. 数码显示 D. 数值

- 4-45. 时序逻辑电路的清零端有效,则电路为_____状态。 (D)
A. 计数 B. 保持 C. 置 1 D. 清 0
- 4-46. 组合逻辑电路的设计是_____。 (C)
A. 根据已有电路图进行分析 B. 找出对应的输入条件
C. 根据逻辑结果进行分析 D. 画出对应的输出时序图
- 4-47. 组合逻辑电路的比较器功能为_____。 (C)
A. 只是逐位比较 B. 只是最高位比较
C. 高低比较有结果,低位可不比较 D. 只是最低位比较
- 4-48. 时序逻辑电路的驱动方程式_____。 (A)
A. 各个触发器的输入表达式 B. 各个门电路的输入表达式
C. 各个触发器的输出表达式 D. 各个门电路的输出表达式
- 4-49. 数码存储器的操作要分为_____步进行。 (B)
A. 4 B. 3 C. 5 D. 6
- 4-50. 下列不属于 555 定时器构成的单稳态触发器的典型应用为_____。 (D)
A. 脉冲定时 B. 脉冲延时 C. 脉冲整形 D. 计数器
- 4-51. 当 74LS94 的控制信号为 11 时,该集成移位寄存器处于_____状态。 (D)
A. 左移 B. 右移 C. 保持 D. 并行置数
- 4-52. 当 74LS94 的 Q_0 经非门的输出与 S 相连时,电路实现的功能为_____。 (A)
A. 左移扭环形计数器 B. 右移扭环形计数器
C. 保持 D. 并行置数
- 4-53. 集成译码器 74LS42 是_____译码器。 (D)
A. 变量 B. 显示 C. 符号 D. 二—十进制
- 4-54. 集成译码器 74LS48 可点亮_____显示器。 (A)
A. 共阴七段 B. 共阳七段 C. 液晶 D. 等离子
- 5-1. 晶闸管触发电路所产生的触发脉冲信号必须要_____。 (A)
A. 与主电路同步 B. 有一定的电抗
C. 有一定的电位 D. 有一定的频率
- 5-2. 锯齿波触发电路由锯齿波产生与相位控制、脉冲形成与放大、强触发与输出、_____等四个环节组成。 (D)
A. 矩形波产生与移相 B. 尖脉冲产生与移相
C. 三角波产生与移相 D. 双窄脉冲产生
- 5-3. 锯齿波触发电路中双窄脉冲产生环节可在一个周期内发出间隔_____的两个窄脉冲。 (A)
A. 60° B. 90° C. 180° D. 120°
- 5-4. 三相半波可控整流电路中的每只晶闸管与对应的变压器二次绕组_____。 (D)
A. 绝缘 B. 混联 C. 并联 D. 串联
- 5-5. 三相半波可控整流电路电阻负载,每个晶闸管电流平均值是输出电流平均值的_____。 (A)

- A. 1/3 B. 1/2 C. 1/6 D. 1/4
- 5-6. 三相半波可控整流电路大电感负载无续流管的最大导通角 θ 是_____。(B)
A. 60° B. 90° C. 150° D. 120°
- 5-7. 三相半控桥式整流电路由三只共阴极晶闸管和三只_____功率二极管组成。
(B)
A. 共阴极 B. 共阳极 C. 共基极 D. 共门极
- 5-8. 三相半控桥式整流电路电阻性负载晶闸管承受的最高电压是相电压 U_2 的_____倍。
(C)
A. $\sqrt{2}$ B. $\sqrt{3}$ C. $\sqrt{6}$ D. $\sqrt{12}$
- 5-9. 三相半控桥式整流电路电感性负载每个二极管电流平均值是输出电流平均值的_____。
(B)
A. 1/4 B. 1/3 C. 1/2 D. 1/6
- 5-10. 三相全控桥式整流电路由三只共阴极晶闸管与三只共阳极_____组成。
(D)
A. 场效应管 B. 二极管 C. 三极管 D. 晶闸管
- 5-11. 三相可控整流触发电路调试时,要使每相输出的两个窄脉冲(双脉冲)之间相差_____。
(A)
A. 60° B. 120° C. 90° D. 180°
- 5-12. 单相桥式可控整流电路电感性负载无续流管,控制角 $\alpha=30^\circ$ 时,输出电压波形中_____。
(D)
A. 不会出现最大值部分 B. 会出现平直电压部分
C. 不会出现负电压部分 D. 会出现负电压部分
- 5-13. 单相桥式可控整流电路大电感负载有续流管的输出电压波形中,在控制角 $\alpha=$ _____时,有输出电压的部分等于没有输出电压的部分。
(A)
A. 90° B. 120° C. 150° D. 180°
- 5-14. 三相半波可控整流电路电感性负载有续流管的输出电压波形_____。(D)
A. 负电压部分大于正电压部分 B. 正电压部分大于负电压部分
C. 会出现负电压波形 D. 不会出现负电压波形
- 5-15. 三相半波可控整流电路电感性负载,控制角 α 增大时,输出电流波形_____。
(A)
A. 降低 B. 升高 C. 变宽 D. 变窄
- 5-16. 三相桥式可控整流电路电感性负载无续流管的输出电压波形,在控制角 $\alpha>$ _____时会出现负电压部分。
(D)
A. 20° B. 30° C. 45° D. 60°
- 5-17. 三相桥式可控整流电路电阻性负载的输出电流波形,在控制角 $\alpha>$ _____时出现断续。
(C)
A. 30° B. 45° C. 60° D. 90°
- 5-18. KC04 集成触发电路由锯齿波形成、移相控制、_____及整形放大输出等环节组成。
(C)
A. 三角波控制 B. 正弦波控制

- C. 脉冲形成 D. 偏置角形成
- 5-19. 晶闸管触发电路所产生的触发脉冲信号必须要_____。(D)
A. 有一定的电位 B. 有一定的电抗
C. 有一定的频率 D. 有一定的功率
- 5-20. 锯齿波触发电路中的锯齿波是由_____对电容器充电以及快速放电产生的。(D)
A. 矩形波电源 B. 正弦波电源
C. 恒压源 D. 恒流源
- 5-21. 三相半控桥式整流电路由三只_____晶闸管和三只共阳极功率二极管组成。(A)
A. 共阴极 B. 共阳极 C. 共基极 D. 共门极
- 5-22. 三相半控桥式整流电路电阻性负载每个晶闸管电流平均值是输出电流平均值的_____。(D)
A. $1/6$ B. $1/4$ C. $1/2$ D. $1/3$
- 5-23. 三相半控桥式整流电路电感性负载时,控制角 α 的移相范围是_____。(A)
A. $0\sim 180^\circ$ B. $0\sim 150^\circ$ C. $0\sim 120^\circ$ D. $0\sim 90^\circ$
- 5-24. 三相全控桥式整流电路电阻负载,每个晶闸管的最大导通角 θ 是_____。(C)
A. 60° B. 90° C. 120° D. 150°
- 5-25. 三相全控桥式整流电路电感性负载无续流管,控制角 α 大于_____时,输出出现负压。(B)
A. 90° B. 60° C. 45° D. 30°
- 5-26. 三相半波可控整流电路电感性负载无续流管,输出电压平均值的计算公式是_____。(C)
A. $U_d = 1.17U_2 \cos\alpha (0^\circ \leq \alpha \leq 30^\circ)$ B. $U_d = 1.17U_2 \cos\alpha (0^\circ \leq \alpha \leq 60^\circ)$
C. $U_d = 1.17U_2 \cos\alpha (0^\circ \leq \alpha \leq 90^\circ)$ D. $U_d = 1.17U_2 \cos\alpha (0^\circ \leq \alpha \leq 120^\circ)$
- 5-27. 三相半控桥式整流电路电感性负载有续流二极管时,若控制角 α 为_____,则晶闸管电流平均值等于续流二极管电流平均值。(A)
A. 90° B. 120° C. 60° D. 30°
- 5-28. 三相可控整流触发电路调试时,首先要检查三相同步电压波形,再检查三相锯齿波波形,最后检查_____。(D)
A. 同步变压器的输出波形 B. 整流变压器的输出波形
C. 晶闸管两端的电压波形 D. 输出双脉冲的波形
- 5-29. 单相桥式可控整流电路电阻性负载的输出电压波形中一个周期内会出现_____个波峰。(A)
A. 2 B. 1 C. 4 D. 3
- 5-30. 单相桥式可控整流电路大电感负载无续流管的输出电流波形_____。(D)
A. 只有正弦波的正半周部分 B. 正电流部分大于负电流部分
C. 会出现负电流部分 D. 是一条近似水平线
- 5-31. 三相半波可控整流电路电阻性负载的输出电压波形在控制角_____的范围内

- 连续。 (A)
- A. $0 < \alpha < 30^\circ$ B. $0 < \alpha < 45^\circ$
C. $0 < \alpha < 60^\circ$ D. $0 < \alpha < 90^\circ$
- 5-32. 三相桥式可控整流电路电阻性负载的输出电流波形,在控制角 $\alpha < \underline{\hspace{2cm}}$ 时连续。 (D)
- A. 90° B. 80° C. 70° D. 60°
- 5-33. 晶闸管触发电路发出触发脉冲的时刻是由同步电压来定位的,由偏置电压来调整初始相位,由 来实现移相。 (B)
- A. 脉冲电压 B. 控制电压
C. 触发电压 D. 异步电压
- 5-34. KC04 集成触发电路由锯齿波形成、移相控制、脉冲形成及 等环节组成。 (D)
- A. 三角波输出 B. 正弦波输出
C. 偏置角输出 D. 整形放大输出
- 5-35. KC04 集成触发电路一个周期内可以从 1 脚和 15 脚分别输出相位差 的两个窄脉冲。 (D)
- A. 60° B. 90° C. 120° D. 180°
- 5-36. 晶闸管触发电路所产生的触发脉冲信号必须要 。 (C)
- A. 有一定的频率 B. 有一定的电抗
C. 有一定的宽度 D. 有一定的电位
- 5-37. 锯齿波触发电路由 、脉冲形成与放大、强触发与输出、双窄脉冲产生等四个环节组成。 (A)
- A. 锯齿波产生与相位控制 B. 矩形波产生与移相
C. 尖脉冲产生与移相 D. 三角波产生与移相
- 5-38. 锯齿波触发电路中的锯齿波是由恒流源对 充电以及快速放电产生的。 (C)
- A. 电阻器 B. 蓄电池 C. 电容器 D. 电抗器
- 5-39. 三相半波可控整流电路由 只晶闸管组成。 (A)
- A. 3 B. 5 C. 4 D. 2
- 5-40. 三相半波可控整流电路电阻负载的控制角 α 移相范围是 。 (D)
- A. $0 \sim 90^\circ$ B. $0 \sim 100^\circ$ C. $0 \sim 120^\circ$ D. $0 \sim 150^\circ$
- 5-41. 三相半波可控整流电路大电感负载无续流管,每个晶闸管电流平均值是输出电流平均值的 。 (A)
- A. $1/3$ B. $1/2$ C. $1/6$ D. $1/4$
- 5-42. 三相全控桥式整流电路电阻负载,电流连续与断续的分界点是控制角 $\alpha = \underline{\hspace{2cm}}$ 。 (B)
- A. 30° B. 60° C. 90° D. 120°
- 5-43. 三相全控桥式整流电路电感性负载无续流管,控制角 α 的移相范围是 。 (C)
- A. $0 \sim 30^\circ$ B. $0 \sim 60^\circ$ C. $0 \sim 90^\circ$ D. $0 \sim 120^\circ$

- 5-44. 三相半波可控整流电路电感性负载无续流管,晶闸管电流有效值是输出电流平均值的_____倍。(B)
A. 0.333 B. 0.577 C. 0.707 D. 0.9
- 5-45. 三相全控桥式整流电路电感性负载无续流管,输出电压平均值的计算公式是_____.(B)
A. $U_d = 1.17U_2 \cos\alpha (0^\circ \leq \alpha \leq 90^\circ)$ B. $U_d = 2.34U_2 \cos\alpha (0^\circ \leq \alpha \leq 90^\circ)$
C. $U_d = 0.45U_2 \cos\alpha (0^\circ \leq \alpha \leq 90^\circ)$ D. $U_d = 0.9U_2 \cos\alpha (0^\circ \leq \alpha \leq 90^\circ)$
- 5-46. 三相可控整流触发电路调试时,首先要检查三相同步电压波形,再检查_____,最后检查输出双脉冲的波形。(C)
A. 整流变压器的输出波形 B. 同步变压器的输出波形
C. 三相锯齿波波形 D. 晶闸管两端的电压波形
- 5-47. 三相半波可控整流电路电阻性负载的输出电压波形在控制角_____时出现断续。(B)
A. $\alpha > 45^\circ$ B. $\alpha > 30^\circ$ C. $\alpha > 90^\circ$ D. $\alpha > 60^\circ$
- 5-48. 三相半波可控整流电路电感性负载的输出电流波形_____.(D)
A. 控制角 $\alpha > 30^\circ$ 时出现断续 B. 正电流部分大于负电流部分
C. 与输出电压波形相似 D. 是一条近似的水平线
- 5-49. 三相桥式可控整流电路电阻性负载的输出电压波形在控制角 $\alpha < \underline{\hspace{1cm}}$ 时连续。(A)
A. 60° B. 70° C. 80° D. 90°
- 5-50. 三相桥式可控整流电路电感性负载,控制角 α 增大时,输出电流波形_____.(A)
A. 降低 B. 升高 C. 变宽 D. 变窄
- 5-51. 晶闸管触发电路的同步主要是解决两个问题:一是如何保证各晶闸管的_____一致,二是如何保证同步电压相位的相适应。(A)
A. 控制角 B. 同步角 C. 功率角 D. 偏置角
- 5-52. KC04 集成触发电路由_____,移相控制、脉冲形成及整形放大输出等环节组成。(A)
A. 锯齿波形成 B. 三角波形成
C. 控制角形成 D. 偏置角形成
- 5-53. KC04 集成触发电路在 3 脚与 4 脚之间的外接电容器 C1 上形成_____.(C)
A. 正弦波 B. 三角波 C. 锯齿波 D. 方波
- 5-54. 三相全控桥式整流电路电感性负载无续流管,晶闸管电流有效值是输出电流平均值的_____倍。(D)
A. 1.414 B. 1.732 C. 0.707 D. 0.577
- 5-55. 三相可控整流触发电路调试时,要使每相输出的两个窄脉冲(双脉冲)之间相差_____.(A)
A. 60° B. 120° C. 90° D. 180°
- 5-56. 单相桥式可控整流电路大电感负载无续流管的输出电流波形_____.(B)

- A. 始终在横坐标的下方
B. 始终在横坐标的上方
C. 会出现负电流部分
D. 正电流部分大于负电流部分
- 5-57. 三相半波可控整流电路电感性负载有续流管的输出电压波形_____。(D)
A. 负电压部分大于正电压部分
B. 正电压部分大于负电压部分
C. 会出现负电压波形
D. 不会出现负电压波形
- 5-58. 三相桥式可控整流电路电阻性负载的输出电压波形在控制角 $\alpha > \underline{\hspace{1cm}}$ 时出现断续。(B)
A. 30°
B. 60°
C. 45°
D. 50°
- 5-59. 三相桥式可控整流电路电阻性负载的输出电流波形,在控制角 $\alpha > \underline{\hspace{1cm}}$ 时出现断续。(C)
A. 30°
B. 45°
C. 60°
D. 90°
- 5-60. 晶闸管触发电路发出触发脉冲的时刻是由_____来定位的,由偏置电压来调整初始相位,由控制电压来实现移相。(D)
A. 脉冲电压
B. 触发电压
C. 异步电压
D. 同步电压
- 5-61. KC04 集成触发电路由锯齿波形成、移相控制、_____及整形放大输出等环节组成。(C)
A. 三角波控制
B. 正弦波控制
C. 脉冲形成
D. 偏置角形成
- 5-62. KC04 集成触发电路中 11 脚和 12 脚上所接的 R8、C2 决定输出脉冲的_____。(A)
A. 宽度
B. 高度
C. 斜率
D. 频率
- 5-63. 晶闸管触发电路所产生的触发脉冲信号必须要_____。(B)
A. 有一定的电抗
B. 有一定的移相范围
C. 有一定的点位
D. 有一定的频率
- 5-64. 锯齿波触发电路由锯齿波产生与相位控制、脉冲形成与放大、_____、双窄脉冲产生等四个环节组成。(C)
A. 矩形波产生与移相
B. 尖脉冲产生与移相
C. 强触发与输出
D. 三角波产生与移相
- 5-65. 锯齿波触发电路中调节恒流源对电容器的充电电流,可以调节_____。(B)
A. 锯齿波的周期
B. 锯齿波的斜率
C. 锯齿波的幅值
D. 锯齿波的相位
- 5-66. 三相半波可控整流电路中的三只晶闸管在电路上_____。(C)
A. 绝缘
B. 混联
C. 并联
D. 串联
- 5-67. 三相半波可控整流电路电阻负载,保证电流连续的最大控制角 α 是_____。(B)
A. 20°
B. 30°
C. 60°
D. 90°
- 5-68. 三相半波可控整流电路大电感负载有续流管的控制角 α 移相范围是_____。(B)
A. $0 \sim 120^\circ$
B. $0 \sim 150^\circ$
C. $0 \sim 90^\circ$
D. 60°

- 5-69. 三相半控桥式整流电路由三只共阴极晶闸管和三只_____功率二极管组成。
(B)
A. 共阴极 B. 共阳极 C. 共基极 D. 共门极
- 5-70. 三相半控桥式整流电路电阻性负载时,每个晶闸管的最大导通角 θ 是_____。
(B)
A. 150° B. 120° C. 90° D. 60°
- 5-71. 三相半控桥式整流电路电感性负载晶闸管承受的最高电压时相电压 U_2 的_____倍。
(C)
A. $\sqrt{2}$ B. $\sqrt{3}$ C. $\sqrt{6}$ D. $\sqrt{12}$
- 5-72. 三相全控桥式整流电路需要_____路触发信号。
(B)
A. 3 B. 6 C. 2 D. 4
- 5-73. 三相可控整流触发电路调试时,要使三相锯齿波的波形高度一致,斜率相同,相位互差_____。
(B)
A. 60° B. 120° C. 90° D. 180°
- 5-74. 单相半波可控整流电路电阻性负载一个周期内输入电压波形的最大导通角是_____。
(C)
A. 90° B. 120° C. 180° D. 240°
- 5-75. 单相桥式可控整流电路大电感负载无续流管的输出电流波形_____。
(B)
A. 始终在横坐标的下方 B. 始终在横坐标的上方
C. 会出现负电流部分 D. 正电流部分大于负电流部分
- 5-76. 三相半波可控整流电路电阻性负载无续流管的输出电压波形在控制角_____时出现负电压部分。
(C)
A. $\alpha > 60^\circ$ B. $\alpha > 45^\circ$ C. $\alpha > 30^\circ$ D. $\alpha > 90^\circ$
- 5-77. 三相半波可控整流电路电阻性负载的输出电流波形在控制角 $\alpha < \underline{\hspace{1cm}}$ 时连续。
(B)
A. 60° B. 30° C. 45° D. 90°
- 5-78. 三相桥式可控整流电路电阻性负载的输出电压波形,在控制角 $\alpha = \underline{\hspace{1cm}}$ 时,有电压输出部分等于无电压输出部分。
(C)
A. 30° B. 60° C. 90° D. 120°
- 5-79. KC04 集成触发电路由锯齿波形成、_____、脉冲形成及整形放大输出等环节组成。
(B)
A. 三角波控制 B. 移相控制
C. 方波控制 D. 偏置角形成
- 5-80. KC04 集成触发电路一个周期内可以从 1 脚和 15 脚分别输出相位差_____的两个窄脉冲。
(D)
A. 60° B. 90° C. 120° D. 180°
- 5-81. 在晶闸管逻辑无环流可逆调速系统中,为抑制自然环流,采用_____。
(D)
A. $\alpha = \beta$ 配合控制方式 B. 电枢回路设置电抗器
C. 限制 $\beta_{\min}$ 和 $\alpha_{\min}$ D. 电枢回路设置电阻器
- 5-82. 晶闸管整流装置的调试顺序应为_____。
(B)

- A. 定初始相位、测相序、空升电压、空载特性测试
 B. 测相序、定初始相位、空升电压、空载特性测试
 C. 测相序、空升电压、定初始相位、空载特性测试
 D. 测相序、空升电压、空载特性测试、定初始相位
- 5-83. 晶闸管—电动机调速系统的主回路电流断续时,开环机械特性 (A)
 A. 变软 B. 变硬 C. 不变 D. 电动机停止
- 5-84. 软启动器启动完成后,旁路接触器刚动作就跳闸。故障原因可能是_____。
 (D)
 A. 启动参数不合适
 B. 晶闸管模块故障
 C. 启动控制方式不当
 D. 旁路接触器与软启动器的接线相序不一致。
- 5-85. 软启动器采用内三角接法时,电动机额定电流应按相电流设置,这时_____。
 (A)
 A. 容量提高、有三次谐波 B. 容量提高、无三次谐波
 C. 容量不变、有三次谐波 D. 容量减小、无三次谐波
- 5-86. 在交流调压调速系统中,目前广泛采用_____来调节交流电压。 (D)
 A. 晶闸管周波控制 B. 定子回路串饱和电抗器
 C. 定子回路加自耦变压器 D. 晶闸管相位控制
- 5-87. 交流调压调速系统对_____较适宜。 (A)
 A. 风机类负载 B. 恒转矩负载
 C. 长期运行于低速的负载 D. 龙门刨床
- 5-89. 电网电压正常情况下,启动过程中软启动器“欠电压保护”动作。此故障原因不可能是_____。 (D)
 A. “欠电压保护”动作整定值设定不正确
 B. 减轻电流限幅值
 C. 电压取样电路故障
 D. 晶闸管模块故障
- 5-90. 一台软启动器可控制三台电动机_____的启动操作,但软停车的功能、电机过载保护功能均不能使用。 (C)
 A. 串联后 B. 混联后 C. 不分先后 D. 分时先后
- 5-91. 三相半控 Y 形调压电路可以简化线路,降低成本。但电路中_____,将产生与电动机基波转矩相反的转矩,是电动机输出转矩减小,效率减低,仅用于小容量调速系统。 (C)
 A. 无奇次谐波有偶次谐波 B. 有偶次谐波
 C. 有奇次谐波外还有偶次谐波 D. 有奇次谐波无偶次谐波
- 5-92. 交流调压调速系统的调速范围不大,调速引起的损耗_____。 (B)
 A. 随转速的升高而增大 B. 随转速的降低而增大
 C. 随转速的降低而减小 D. 与转速的变化无关
- 5-93. 软启动器接通主电源后,虽处于待机状态,但电机有嗡嗡响。此故障不可能的原

- 因是_____。(C)
- A. 晶闸管短路故障 B. 旁路接触器有触点粘连
C. 触发电路故障 D. 启动线路接线错误
- 5-94. 软启动器进行启动操作后,电动机运转,但长时间达不到额定值。此故障原因不可能是_____。(B)
- A. 启动参数不合适 B. 启动线路接线错误
C. 启动控制方式不当 D. 晶闸管模块故障
- 5-95. 软启动器启动完成后,旁路接触器刚动作就跳闸。故障原因可能是_____。(B)
- A. 启动电流过大 B. 旁路接触器接线相序不对
C. 启动转矩过大 D. 电动机过载
- 6-1. 电气控制线路图测绘的一般步骤是设备停电,先画电器布置图,再画电器接线图,最后画出_____。(A)
- A. 电气原理图 B. 电机位置图
C. 设备外形图 D. 按钮布置图
- 6-2. 电气控制线路图测绘的方法是_____;先画输入端,再画输出端;先画主干线,再画各支路;先简单后复杂。(D)
- A. 先画机械,再画电气 B. 先画电气,再画机械
C. 先画控制电路,再画主电路 D. 先画主电路,再画控制电路
- 6-3. 电气控制线路测绘中发现有掉线或接线错误时,应该首先_____。(A)
- A. 做好记录 B. 把线接上 C. 断开电源 D. 安全接地
- 6-4. 电气控制线路图测绘的一般步骤是_____,先画电器布置图,再画电器接线图,最后画出电气原理图。(D)
- A. 准备图纸 B. 准备仪表 C. 准备工具 D. 设备停电
- 6-5. 电气控制线路测绘前要检验被测设备是否有电,不能_____。(D)
- A. 切断直流电 B. 切断照明灯电路
C. 关闭电源指示灯 D. 带电作业
- 6-6. 测绘 T68 镗床电器位置图时,重点要画出两台电动机、_____,按钮、行程开关以及电器箱的具体位置。(D)
- A. 接触器 B. 熔断器
C. 热继电器 D. 电源总开关
- 6-7. 测绘 T68 镗床电器位置图时,重点要画出两台电动机、电源总开关、按钮、行程开关以及_____的具体位置。(A)
- A. 电器箱 B. 接触器 C. 熔断器 D. 热继电器
- 6-8. 分析 T68 镗床电气控制主电路图时,重点是_____的正反转和高低速转换电路。(A)
- A. 主轴电动机 M1 B. 快速移动电动机 M2
C. 油泵电动机 M3 D. 尾架电动机 M4
- 6-9. T68 镗床电气控制主电路由电源开关 QS、熔断器 FU1 和 FU2、接触器 KM1~KM7、热继电器 FR、_____等组成。(D)

- A. 速度继电器 KS
B. 行程开关 SQ1~SQ8
C. 时间继电器 KT
D. 电动机 M1 和 M2
- 6-10. 测绘 T68 镗床电气控制主电路图时要画出_____、熔断器 FU1 和 FU2、接触器 KM1~KM7、热继电器 FR、电动机 M1 和 M2 等。 (D)
A. 按钮 SB1~SB5
B. 行程开关 SQ1~SQ8
C. 中间继电器 KA1 和 KA2
D. 电源开关 QS
- 6-11. T68 镗床电气线路控制电路由控制变压器 TC、_____、行程开关 SQ1~SQ8、中间继电器 KA1 和 KA2、速度继电器 KS、时间继电器 KT 等组成。 (D)
A. 电动机 M1 和 M2
B. 制动电阻 R
C. 电源开关 QS
D. 按钮 SB1~SB5
- 6-12. T68 镗床电气线路控制电路由控制变压器 TC、按钮 SB1~SB5、行程开关 SQ1~SQ8、中间继电器 KA1 和 KA2、速度继电器 KS、_____等组成。 (A)
A. 时间继电器 KT
B. 电动机 M1 和 M2
C. 制动电阻 R
D. 电源开关 QS
- 6-13. 测绘 T68 镗床电气线路的控制电路图时要正确画出控制变压器 TC、_____、行程开关 SQ1~SQ8、中间继电器 KA1 和 KA2、速度继电器 KS、时间继电器 KT 等。 (A)
A. 按钮 SB1~SB5
B. 电动机 M1 和 M2
C. 熔断器 FU1 和 FU2
D. 电源开关 QS
- 6-14. T68 镗床进给电动机的启动由_____控制。 (A)
A. 行程开关 SQ7 和 SQ8
B. 按钮 SB1~SB4
C. 时间继电器 KT
D. 中间继电器 KA1 和 KA2
- 6-15. T68 镗床的_____采用了 Δ -YY 变极调速方法。 (C)
A. 风扇电动机
B. 冷却泵电动机
C. 主轴电动机
D. 进给电动机
- 6-16. T68 镗床的_____采用了反接制动的停车方法。 (A)
A. 主轴电动机 M1
B. 进给电动机 M2
C. 冷却泵电动机 M3
D. 风扇电动机 M4
- 6-17. T68 镗床的主轴电动机采用了近似_____的调速方式。 (D)
A. 恒转速
B. 通风机型
C. 恒转矩
D. 恒功率
- 6-18. T68 镗床的主电路、控制电路和照明电路由_____实现短路保护。 (C)
A. 速度继电器
B. 中间继电器
C. 熔断器
D. 热继电器
- 6-19. T68 镗床主轴电动机只能工作在低速档,不能高速档工作的原因是_____。 (A)
A. 时间继电器 KT 故障
B. 热继电器故障
C. 速度继电器故障
D. 熔断器故障
- 6-20. T68 镗床主轴电动机的高速与低速之间的互锁保护由_____实现。 (B)
A. 速度继电器常开触点
B. 接触器常闭触点
C. 中间继电器常开触点
D. 热继电器常闭触点

- 6-21. T68 镗床主轴电动机只能工作在低速档,不能高速档工作的原因是_____。(B)
- A. 速度继电器故障 B. 行程开关 SQ 故障
C. 热继电器故障 D. 熔断器故障
- 6-22. T68 镗床的主轴电动机采用了_____方法。(D)
- A. 自耦变压器启动 B. Y— Δ 启动
C. 定子串电阻启动 D. 全压启动
- 6-23. T68 镗床的主轴电动机采用了_____调速方法。(A)
- A. Δ —YY 变极 B. Y—YY 变极
C. 变频 D. 变转差率
- 6-24. T68 镗床的主轴电动机 M1 采用了_____的停车方法。(D)
- A. 回馈制动 B. 能耗制动 C. 再生制动 D. 反接制动
- 6-25. 分析 T68 镗床电气控制主电路原理图时,首先要看懂主轴电动机 M1 的_____和高速低速切换电路,然后再看快速移动电动机 M2 的正反转电路。(D)
- A. Y— Δ 启动电路 B. 能耗制动电路
C. 降压启动电路 D. 正反转电路
- 6-26. T68 镗床的进给电动机采用了_____方法。(B)
- A. 频敏变阻器启动 B. 全压启动
C. Y— Δ 启动 D. Δ —YY 启动
- 6-27. T68 镗床的主轴电动机 M1 采用了_____的停车方法。(B)
- A. 能耗制动 B. 反接制动
C. 电磁抱闸制动 D. 机械摩擦制动
- 6-28. 分析 X62W 铣床主电路工作原理图时,首先要看懂主轴电动机 M1 的正反转电路、制动及冲动电路,然后再看进给电动机 M2 的正反转电路,最后看冷却泵电动机 M3 的_____。(A)
- A. 启停控制电路 B. 正反转电路
C. 能耗制动电路 D. Y— Δ 启动电路
- 6-29. 测绘 X62W 铣床电气控制主电路图时要画出_____、熔断器 FU1、接触器 KM1~KM6、热继电器 FR1~FR3、电动机 M1~M3 等。(D)
- A. 按钮 SB1~SB6 B. 行程开关 SQ1~SQ7
C. 转换开关 SA1~SA2 D. 电源开关 QS
- 6-30. 测绘 X62W 铣床电气线路控制电路图时要画出控制变压器 TC、按钮 SB1~SB6、行程开关 SQ1~SQ7、速度继电器 KS、_____、热继电器 FR1~FR3 等。(D)
- A. 电动机 M1~M3 B. 熔断器 FU1
C. 电源开关 QS D. 转换开关 SA1~SA3
- 6-31. X62W 铣床的冷却泵电动机 M3 采用了_____启动方法。(D)
- A. 定子串电抗器 B. 自耦变压器
C. Y— Δ D. 全压
- 6-32. X62W 铣床的_____采用了反接制动的停车方法。(A)

- A. 主轴电动机 M1 B. 进给电动机 M2
C. 冷却泵电动机 M3 D. 风扇电动机 M4
- 6-33. X62W 铣床_____的冲动控制是由位置开关 SQ6 接通反转接触器 KM4 一下。
(D)
- A. 冷却泵电动机 M3 B. 风扇电动机 M4
C. 主轴电动机 M1 D. 进给电动机 M2
- 6-34. X62W 铣床进给电动机 M2 的_____有上、下、前、后、中五个位置。 (A)
A. 前后(横向)和升降十字操作手柄 B. 左右(纵向)操作手柄
C. 高低速操作手柄 D. 启动制动操作手柄
- 6-35. X62W 铣床手动旋转圆形工作台时必须将圆形工作台转换开关 SA1 置于_____。
(D)
- A. 左转位置 B. 右转位置 C. 接通位置 D. 断开位置
- 6-36. X62W 铣床主轴电动机的正反转互锁由_____实现。 (A)
A. 接触器常闭触点 B. 位置开关常闭触点
C. 控制手柄常开触点 D. 接触器常开触点
- 6-37. X62W 铣床工作台前后进给工作正常,左右不能进给的可能原因是_____。
(D)
- A. 进给电动机 M2 电源缺相 B. 进给电动机 M2 过载
C. 进给电动机 M2 损坏 D. 冲动开关损坏
- 6-38. 测绘 X62W 铣床电器位置图时要画出_____,电动机、按钮、行程开关、电器箱等在机床中的具体位置。 (D)
A. 接触器 B. 熔断器 C. 热继电器 D. 电源开关
- 6-39. X62W 铣床的主轴电动机 M1 采用了_____的停车方法。 (D)
A. 回馈制动 B. 能耗制动 C. 再生制动 D. 反接制动
- 6-40. X62W 铣床进给电动机 M2 的左右(纵向)操作手柄有_____位置。 (D)
A. 快、慢、上、下、中五个 B. 上、下、中三个
C. 上、下、前、后、中五个 D. 左、中、右三个
- 6-41. 电气控制线路图测绘的一般步骤是设备停电,先画_____,再画电器接线图,最后画出电气原理图。 (C)
A. 电机位置图 B. 设备外形图
C. 电器布置图 D. 开关布置图
- 6-42. 电气控制线路图测绘的方法是先画主电路,再画控制电路;先画输入端,再画输出端;先画主干线,再画各支路;_____。 (A)
A. 先简单后复杂 B. 先复杂后简单
C. 先电气后机械 D. 先机械后电气
- 6-43. 电气控制线路测绘前要检验被测设备_____,不能带电作业。 (C)
A. 是否工作可靠 B. 是否安装牢固
C. 是否有电 D. 是否接地
- 6-44. 分析 X62W 铣床主电路工作原理时,首先要看懂主轴电动机 M1 的_____,制动及冲动电路,然后再看进给电动机 M2 的正反转电路,最后看冷却泵电动机 M3

- 的电路。 (D)
- A. Y— Δ 启动电路 B. 能耗制动电路
- C. 降压启动电路 D. 正反转电路
- 6-45. X62W 铣床的主轴电动机 M1 采用了_____的停车方法。 (C)
- A. 单相制动 B. 发电制动 C. 反接制动 D. 回馈制动
- 6-46. X62W 铣床进给电动机 M2 的前后(横向)和升降十字操作手柄有_____位置。 (C)
- A. 快、慢、上、下、中五个 B. 上、下、中三个
- C. 上、下、前、后、中五个 D. 左、中、右三个
- 6-47. X62W 铣床使用圆形工作台时必须把左右(纵向)操作手柄置于_____。 (A)
- A. 中间位置 B. 左边位置 C. 右边位置 D. 纵向位置
- 6-48. X62W 铣床的三台电动机由_____实现过载保护。 (D)
- A. 熔断器 B. 过电流继电器
- C. 速度继电器 D. 热继电器
- 6-49. X62W 铣床主轴电动机不能启动的可能原因有_____。 (A)
- A. 三相电源缺相 B. 控制变压器无输出
- C. 速度继电器损坏 D. 快速移动电磁铁损坏
- 6-50. 分析 X62W 铣床主电路工作原理图时,首先要看懂主轴电动机 M1 和正反转电路、制动及冲动电路然后再看进给电动机 M2 的_____,最后看冷却泵电动机 M3 的电路。 (B)
- A. Y— Δ 启动电路 B. 正反转电路
- C. 能耗控制电路 D. 降压启动电路
- 6-51. X62W 铣床的进给电动机 M2 采用了_____启动方法。 (C)
- A. 电子串电抗器 B. 自耦变压器
- C. 全压 D. 转子串频敏变阻器
- 6-52. X62W 铣床的进给电动机 M2 采用了_____启动方法。 (B)
- A. 能耗控制 B. 反接制动
- C. 电磁抱闸制动 D. 机械摩擦制动
- 6-53. X62W 铣床_____的冲动控制是由位置开关 SQ7 接通反转接触器 KM2 一下。 (C)
- A. 冷却泵电动机 M3 B. 风扇电动机 M4
- C. 主轴电动机 M1 D. 进给电动机 M2
- 6-54. X62W 铣床进给电动机 M2 的_____有左、中、右三个位置。 (B)
- A. 前后(横向)和升降十字操作手柄 B. 左右(纵向)操作手柄
- C. 高低速操作手柄 D. 启动制动操作手柄
- 6-55. X62W 铣床使用圆形工作台时必须将圆形工作台转换开关 SA1 置于_____位置。 (C)
- A. 左转 B. 右转 C. 接通 D. 断开
- 6-56. X62W 铣床工作台的终端极限保护由_____实现。 (B)

- 30

- _____。(B)
- A. 电阻器 $1R \sim 5R$ 的初始值过小 B. 凸轮控制器主触点接触不良
- C. 熔断器 $FU1 \sim FU2$ 太粗 D. 热继电器 $FR1 \sim FR5$ 额定值过小
- 7-1. 自动控制系统正常工作的首要条件是_____。(C)
- A. 系统闭环负反馈控制 B. 系统恒定
- C. 系统可控 D. 系统稳定
- 7-2. 由比例调节器组成的闭环控制系统是_____。(A)
- A. 有静差系统 B. 无静差系统
- C. 离散控制系统 D. 顺序控制系统
- 7-3. 自动调速系统稳态时,积分调节器中积分电容两端电压_____。(D)
- A. 一定为零
- B. 不确定
- C. 等于输入电压
- D. 保持在输入信号为零前的对偏差的积分值
- 7-4. 微分环节和积分环节的传递函数_____。(A)
- A. 互为倒数 B. 互为约数 C. 线性关系 D. 不相关
- 7-5. 若给 PI 调节器输入阶跃信号,其输出电压随积分的过程积累,其数值不断增长_____。(A)
- A. 直至饱和 B. 无限增大
- C. 不确定 D. 直至电路损坏
- 7-6. _____是直流调速系统的主要调速方案。(B)
- A. 减弱励磁磁通 B. 调节电枢电压
- C. 改变电枢回路电阻 R D. 增强励磁磁通
- 7-7. 转速负反馈调速系统对检测反馈元件和给定电压造成的转速扰动_____补偿能力。(B)
- A. 有
- B. 没有
- C. 对前者有补偿能力,对后者无
- D. 对前者无补偿能力,对后者有
- 7-8. 电压负反馈调速系统对_____有补偿能力。(D)
- A. 励磁电流的扰动 B. 电刷接触电阻扰动
- C. 检测反馈元件扰动 D. 电网电压扰动
- 7-9. 双闭环调速系统中,当电网电压波动时,几乎不对转速产生影响。这主要依靠_____的调节作用。(B)
- A. ACR 及 ASR B. ACR
- C. ASR D. 转速负反馈电路
- 7-10. 转速、电流双闭环调速系统中不加电流截止负反馈,是因为其主电路电流的限流_____。(D)
- A. 由比例积分调节器保证 B. 由转速环控制
- C. 由电流环控制 D. 由速度调节器的限幅保证

- 7-11. _____是直流调速系统的主要控制方案。 (B)
- A. 改变电源频率 B. 调节电枢电压
C. 改变电枢回路电阻 R D. 改变转差率
- 7-12. 实际的直流测速发电机一定存在某种程度的非线性误差,CYD 系列永磁式低速直流测速发电机的线性误差为_____。 (B)
- A. 1%~5% B. 0.5%~1%
C. 0.1%~0.25% D. 0.01%~0.1%
- 7-13. 为了减小直流测速发电机的误差,使用时必须注意_____。 (A)
- A. 外接负载电阻尽可能大些
B. 外接负载电阻尽可能小些
C. 外接负载电阻等于规定的最小负载电阻
D. 在直流测速发电机输出端并接滤波电路
- 7-14. 直流调速装置调试的原则一般是_____。 (A)
- A. 先检查,后调试 B. 先调试,后检查
C. 先系统调试,后单机调试 D. 边检查边调试
- 7-15. 调速系统开机时电流调节器 ACR 立刻限幅,电动机速度达到最大值,或电动机忽转忽停出现振荡。可能的原因是_____。 (D)
- A. 系统受到严重干扰 B. 励磁电路故障
C. 限幅电路没整定好 D. 反馈极性错误
- 7-16. 为减小剩余电压误差,其办法有_____。 (D)
- A. 提高励磁电源频率、在输出绕组电路补偿
B. 降低励磁电源频率、提高制造精度和加工精度
C. 提高制造精度和加工精度,在输入绕组电路补偿
D. 提高制造精度和加工精度,在输出绕组电路补偿
- 7-17. 若调速系统反馈极性错误,纠正的办法有_____。 (A)
- A. 直流测速发电机的两端接线对调 B. 电动机电枢的两端接线对调
C. 电动机励磁的两端接线对调 D. 加负给定电压
- 7-18. 欧陆 514 双闭环直流调速系统运行中,测速发电机反馈线松脱,系统会出现_____。 (B)
- A. 转速迅速下降后停车、报警并跳闸
B. 转速迅速升高到最大、报警并跳闸
C. 转速保持不变
D. 转速先升高后恢复正常
- 7-19. 在转速电流双闭环调速系统中,调节速度给定电压,电机转速不变化。此故障的可能原因是_____。 (B)
- A. 晶闸管触发电路故障 B. PI 调节器限幅值整定不当
C. 主电路晶闸管损坏 D. 电动机励磁饱和
- 7-20. 自动调速系统中转速反馈系数过大会引起_____。 (B)
- A. 系统稳态指标下降 B. 系统最高转速下降
C. 系统最高转速过高 D. 电动机停转

- 7-21. 从自控系统的基本组成环节来看开环控制系统与闭环控制系统的区别在于: _____。(C)
- A. 有无测量装置 B. 有无被控对象
C. 有无反馈环节 D. 控制顺序
- 7-22. _____就是在原有的系统中,有目的地增添一些装置(或部件),人为地改变系统的结构和参数,使系统的性能获得改善,以满足所要求的稳定性指标。(A)
- A. 系统校正 B. 反馈校正 C. 顺馈补偿 D. 串联校正
- 7-23. 自动调速系统中的 _____可看成是比例环节。(B)
- A. 补偿环节 B. 放大器
C. 测速发电机 D. 校正电路
- 7-24. 带比例调节器的单闭环直流调速系统中,放大器的 K_P 越大,系统的 _____。(C)
- A. 静态、动态特性越好 B. 动态特性越好
C. 静态特性越好 D. 静态特性越坏
- 7-25. 当初始信号为零时,在阶跃输入信号作用下,积分调节器 _____与输入量成正比。(A)
- A. 输出量的变化率 B. 输出量的大小
C. 积分电容两端电压 D. 积分电容两端的电压偏差
- 7-26. _____,积分控制可以使调速系统在无静差的情况下保持恒速运行。(A)
- A. 稳态时 B. 动态时
C. 无论稳态还是动态过程中 D. 无论何时
- 7-27. 实际的自控系统中,RC 串联网路构成微分电路并不是纯微分环节,相当一个 _____,只有当 $RC \ll 1$ 时,才近似等效为纯微分环节。(C)
- A. 微分环节与积分环节相串联 B. 微分环节与比例环节相串联
C. 微分环节与惯性环节相串联 D. 微分环节与延迟环节相并联
- 7-28. 直流双闭环调速系统引入转速 _____后,能有效地抑制转速超调。(A)
- A. 微分负反馈 B. 微分正反馈
C. 微分补偿 D. 滤波电容
- 7-29. 在突加输入信号之初,PI 调节器相当于一个 _____。(A)
- A. P 调节器 B. I 调节器 C. 惯性环节 D. 延时环节
- 7-30. 双闭环调速系统中转速调节器一般采用 PI 调节器,I 参数的调节主要影响系统的 _____。(A)
- A. 稳态性能 B. 动态性能 C. 静差率 D. 调节时间
- 7-31. 工业控制领域中应用的直流调速系统主要采用 _____。(D)
- A. 直流斩波器调压 B. 旋转变流机组调压
C. 电枢回路串电阻调压 D. 用静止可控整流器调压
- 7-32. 转速负反馈调速系统能随负载的变化而自动调整整流电压,从而补偿 _____的变化。(D)
- A. 电枢电阻压降 B. 整流电路电阻压降
C. 平波电抗器与电刷压降 D. 电枢回路电阻压降

- 7-33. 转速负反馈有静差调速系统中,当负载增加以后,转速要下降,系统自动调速以后,使电动机的转速_____。(C)
- A. 以恒转速旋转 B. 等于原来的转速
C. 略低于原来的转速 D. 略高于原来的转速
- 7-34. 在带电流截止负反馈的调速系统中,为安全起见还安装快速熔断器、过电流继电器等,在整定电流时,应使_____。(C)
- A. 堵转电流>熔体额定电流>过电流继电器动作电流
B. 熔体额定电流>堵转电流>过电流继电器动作电流
C. 熔体额定电流>过电流继电器动作电流>堵转电流
D. 过电流继电器动作电流>熔体额定电流>堵转电流
- 7-35. 电压负反馈调速系统中,电流正反馈在系统中起_____作用。(A)
- A. 补偿电枢回路电阻所引起的稳态速降
B. 补偿整流器内阻所引起的稳态速降
C. 补偿电枢电阻所引起的稳态速降
D. 补偿电刷接触电阻及电流取样电阻所引起的稳态速降
- 7-36. 欧陆 514 调速器组成的电压电流双闭环系统在系统过载或堵转时,ASR 调节器处于_____。(A)
- A. 饱和状态 B. 调节状态 C. 截止状态 D. 不确定
- 7-37. 双闭环调速系统中电流调节器 ACR 可限制最大的输出电流是_____。(B)
- A. $I_{dm} \neq U_{im}/\beta$ B. $I_{dm} = U_{im}/\beta$
C. $I_{dm} \geq U_{im}/\beta$ D. $I_{dm} \leq U_{im}/\beta$
- 7-38. 速度、电流双闭环调速系统,在突加给定电压启动过程中最初阶段,速度调节器处于_____状态。(D)
- A. 调节 B. 零 C. 截止 D. 饱和
- 7-39. 三相半控 Y 形调压电路可以简化线路,降低成本。但电路中_____,将产生与电动机基波转矩相反的转矩,使电动机输出转矩减小,效率降低,仅用于小容量调速系统。(C)
- A. 无奇次谐波有偶次谐波 B. 有偶次谐波
C. 有奇次谐波外还有偶次谐波 D. 有奇次谐波无偶次谐波
- 7-40. 工业控制领域目前直流调速系统中主要采用_____。(D)
- A. 直流斩波器调压 B. 旋转变流机组调压
C. 电枢回路串电阻 R 调压 D. 静止可控整流器调压
- 7-41. 调速系统的调速范围和静差率这两个指标_____。(C)
- A. 相互平等 B. 互不相关 C. 相互制约 D. 相互补充
- 7-42. 自动调速系统中转速反馈系数过大会引起_____。(B)
- A. 系统稳态指标下降 B. 系统最高转速下降
C. 系统最高转速过高 D. 电动机停转
- 7-43. 闭环负反馈直流调速系统中,电动机励磁电路的电压纹波对系统性能的影响,若采用_____自我调节。(C)

- A. 电压负反馈调速时能
B. 转速负反馈调速时不能
C. 转速负反馈调速时能
D. 电压负反馈加电流正反馈补偿调速时能
- 7-44. 在转速电流双闭环调速系统中,励磁整流电路可采用_____。(B)
A. 高性能的稳压电路
B. 一般稳压电路加滤波即可
C. 高性能的滤波及稳压电路
D. 专用稳压电源
- 7-45. 直流调速装置通电前硬件检查内容有:电源电路检查,信号线、控制线检查,设备接线检查,PLC 接地检查。通电前一定要认真进行_____,以防止通电后引起设备损坏。(A)
A. 电源电路检查
B. 信号线、控制线检查
C. 设备接线检查
D. PLC 接地检查
- 7-46. 欧陆 514 直流调速装置 ASR 的限幅值是用电位器 P5 来调整的。通过端子 7 上外接 0~7.5 V 的直流电压,调节 P5 可得到对应最大电枢电流为_____。(B)
A. 1.1 倍标定电流的限幅值
B. 1.5 倍标定电流的限幅值
C. 1.1 倍电机额定电流的限幅值
D. 等于电机额定电流的限幅值
- 7-47. 西门子 6RA70 直流调速器首次使用时,必须输入一些现场参数。首先输入_____。(B)
A. 基本工艺功能参数
B. 电动机铭牌数据
C. 优化运行参数
D. 电动机过载监控保护参数
- 7-48. 空心杯转子异步测速发电机主要由内定子、外定子及杯形转子所组成。以下正确的说法是_____。(A)
A. 励磁绕组、输出绕组分别嵌在外/内定子上,彼此在空间相差 90°电角度
B. 励磁绕组、输出绕组分别嵌在内/外定子上,彼此在空间相差 90°电角度
C. 励磁绕组、输出绕组嵌在内定子上,彼此在空间相差 180°电角度。
D. 励磁绕组、输出绕组嵌在外定子上,彼此在空间相差 90°电角度
- 7-49. 系统对扰动信号的响应能力也称作扰动指标,如_____。(A)
A. 振荡次数、动态速降
B. 最大超调量、动态速降
C. 最大超调量、恢复时间
D. 动态速降、调节时间
- 7-50. 在自控系统中不仅要求异步测速发电机输出电压与转速成正比,而且也要求输出电压与励磁电源同相位。相位误差可在_____,也可在输出绕组电路补偿。(C)
A. 输出回路中并电感进行补偿
B. 励磁回路中并电容进行补偿
C. 励磁回路中串电容进行补偿
D. 输出回路中串电感进行补偿
- 7-51. 自动控制系统的动态指标中_____反映了系统的稳定性能。(A)
A. 最大超调量(σ)和振荡次数(N)
B. 调整时间(t_s)
C. 最大超调量(σ)
D. 调整时间(t_s)和振荡次数(N)
- 7-52. 同开环控制系统相比,闭环控制的优点之一是:_____。(A)
A. 它具有抑制干扰的能力
B. 系统稳定性提高

- C. 减小了系统的复杂性 D. 对元件特性变化更敏感
- 7-53. 实用的调节器线路,一般应有抑制零漂、____、输入滤波、功率放大、比例系数可调、寄生振荡消除等附属电路。 (A)
- A. 限幅 B. 输出滤波 C. 温度补偿 D. 整流
- 7-54. 调节器输出限幅电路的作用是:保证运放的____,并保护调速系统各部件正常工作。 (A)
- A. 线性特性 B. 非线性特性
- C. 输出电压适当衰减 D. 输出电流适当衰减
- 7-55. 由积分调节器组成的闭环控制系统是____。 (B)
- A. 有静差系统 B. 无静差系统
- C. 顺序控制系统 D. 离散控制系统
- 7-56. 无静差调速系统中必定有____。 (D)
- A. 比例调节器 B. 比例微分调节器
- C. 微分调节器 D. 积分调节器
- 7-57. 若理想微分环节的输入为单位阶跃,则其输出的单位阶跃响应是一个____。 (A)
- A. 脉冲函数 B. 一次函数 C. 正弦函数 D. 常数
- 7-58. 直流双闭环调速系统引入转速微分负反馈后,可使突加给定电压启动时转速调节器提早退出饱和,从而有效地____。 (A)
- A. 抑制转速超调 B. 抑制电枢电流超调
- C. 抑制电枢电压超调 D. 抵消突加给定电压突变
- 7-59. 实际的 PI 调节器电路中常有锁零电路,其作用是____。 (D)
- A. 停车时使 PI 调节器输出饱和 B. 停车时发出制动信号
- C. 停车时发出报警信号 D. 停车时防止电动机爬动。
- 7-60. 若要使 PI 调节器输出量下降,必须输入____的信号。 (C)
- A. 与原输入量不相同 B. 与原输入量大小相同
- C. 与原输入量极性相反 D. 与原输入量极性相同
- 7-61. 调节直流电动机电枢电压可获得____性能。 (B)
- A. 恒功率调速 B. 恒转矩调速
- C. 弱磁通调速 D. 强磁通调速
- 7-62. 在带 PI 调节器的无静差直流调速系统中,可以用____来抑制突加给定电压时的电流冲击,以保证系统有较大的比例系数来满足稳态性能指标要求。 (B)
- A. 电流截止正反馈 B. 电流截止负反馈
- C. 电流正反馈补偿 D. 电流负反馈
- 7-63. 在转速负反馈系统中,闭环系统的静态转速降减为开环系统静态转速降的____倍。 (B)
- A. $1+K$ B. $1/(1+K)$ C. $1+2K$ D. $1/K$
- 7-64. 在调速性能指标要求不高的场合,可采用____直流调速系统。 (B)
- A. 电流电压负反馈 B. 带电流正反馈补偿的电压负反馈
- C. 带电流负反馈补偿的电压正反馈 D. 带电流负反馈补偿的电压负反馈

- 7-65. 欧陆 514 调速器组成的电压电流双闭环逻辑无环流可逆调速系统中,当转矩极性信号改变极性,并有_____时,逻辑才允许进行切换。(A)
A. 零电流信号 B. 零电压信号
C. 零给定信号 D. 零转速信号
- 7-66. 在转速、电流双闭环调速系统调试中,当转速给定电压增加到额定给定值,而电动机转速低于所要求的额定值,此时应_____。(B)
A. 增加转速负反馈电压值 B. 减小转速负反馈电压值
C. 增加转速调节器输出电压限幅值 D. 减小转速调节器输出电压限幅值
- 7-67. 自动调速系统应归类在_____。(C)
A. 过程控制系统 B. 采样控制系统
C. 恒值控制系统 D. 智能控制系统
- 7-68. 反馈控制系统主要由_____,比较器和控制器构成,利用输入与反馈两信号比较后的偏差作为控制信号来自动地纠正输出量与期望值之间的误差,是一种精确控制系统。(C)
A. 给定环节 B. 补偿环节 C. 放大器 D. 检测环节
- 7-69. 调速系统中调节器输入端的 T 型输入滤波电路在动态时,相当于一个_____。(A)
A. 惯性环节 B. 阻尼环节 C. 线性环节 D. 微分环节
- 7-70. 由于比例调节是依靠输入偏差来进行调节的,因此比例调节系统中必定_____。(A)
A. 有静差 B. 无静差 C. 动态无静差 D. 不确定
- 7-71. 自动调速系统中积分环节的特点是_____。(C)
A. 具有瞬时响应能力 B. 具有超前响应能力
C. 响应具有滞后作用 D. 具有纯延时响应
- 7-72. 稳态时,无静差调速系统中积分调节器的_____。(A)
A. 输入端电压一定为零 B. 输入端电压不为零
C. 反馈电压等于零 D. 给定电压等于零
- 7-73. 在自控系统中_____常用来使调节过程加速。(C)
A. PI 调节器 B. D 调节器
C. PD 调节器 D. ID 调节器
- 7-74. 带转速微分负反馈的直流双闭环调速系统其动态转速降大大降低, $R_{\text{dn}} C_{\text{dn}}$ 值越大,_____。(B)
A. 静态转速降越低,恢复时间越长 B. 动态转速降越低,恢复时间越长
C. 静态转速降越低,恢复时间越短 D. 动态转速降越低,恢复时间越短
- 7-75. 对采用 PI 调节器的无静差调速系统,若要提高系统快速响应能力,应_____。(C)
A. 整定 P 参数,减小比例系数 B. 整定 I 参数,加大积分系数
C. 整定 P 参数,加大比例系数 D. 整定 I 参数,减小积分系数
- 7-76. 双闭环调速系统中转速调节器一般采用 PI 调节器,P 参数的调节主要影响系统的_____。(B)

- A. 稳态性能 B. 动态性能 C. 静差率 D. 调节时间
- 7-77. 直流 V—M 调速系统较 PWM 调速系统的主要优点是_____。(D)
- A. 调速范围宽 B. 主电路简单
C. 低速性能好 D. 大功率时性价比高
- 7-78. 转速负反馈直流调速系统具有良好的抗干扰性能,它能有效地抑制_____。(D)
- A. 给定电压变化的扰动 B. 一切前向通道上的扰动
C. 反馈检测电压变化的扰动 D. 电网电压及负载变化的扰动
- 7-79. 带电流正反馈、电流截止负反馈的电压负反馈调速系统具有“挖土机特性”,这主要与_____有关。(B)
- A. 电流正反馈 B. 电流截止负反馈
C. 电压负反馈 D. 其它环节
- 7-80. 电压负反馈调速系统中,若电流截止负反馈也参与系统调节作用时,说明主电路中电枢电流_____。(A)
- A. 过大 B. 过小 C. 正常 D. 不确定
- 7-81. 在电压负反馈调速系统中,电流正反馈环节实质为转速降补偿控制,因此是_____。(A)
- A. 有静差调速系统 B. 无静差调速系统
C. 全补偿时是无静差调速系统 D. 难以确定静差有无的调速系统
- 7-82. 欧陆 514 调速器组成的电压电流双闭环系统中,如果要使主回路允许最大电流值减小,应使_____。(C)
- A. ASR 输出电压限幅值增加 B. ACR 输出电压限幅值增加
C. ASR 输出电压限幅值减小 D. ACR 输出电压限幅值减小
- 7-83. 转速电流双闭环调速系统稳态时,转速 n 与速度给定电压 U_{gn} 、速度反馈系数 α 之间的关系是:_____。(C)
- A. $n \neq U_{gn}/\alpha$ B. $n \geq U_{gn}/\alpha$
C. $n = U_{gn}/\alpha$ D. $n \leq U_{gn}/\alpha$
- 7-84. 转速、电流双闭环调速系统,在负载变化时出现转速偏差,消除此偏差主要靠_____。(C)
- A. 电流调节器 B. 转速、电流两个调节器
C. 转速调节器 D. 电流正反馈补偿
- 7-85. 对恒转矩负载,交流调压调速系统要获得实际应用必须具备的两个条件是:采用_____。()
- A. 低转子电阻电机且闭环控制 B. 高转子电阻电机且闭环控制
C. 高转子电阻电机且开环控制 D. 绕线转子电机且闭环控制
- 7-86. 自动调速系统中比例调节器的输出只取决于_____。(D)
- A. 反馈量的现状 B. 输入偏差量的全部历史
C. 给定量的现状 D. 输入偏差量的现状
- 7-87. 自动调速系统稳态时,积分调节器中积分电容两端电压_____。(D)
- A. 一定为零

- B. 不确定
C. 等于输入电压
D. 保持在输入信号为零前的对偏差的积分值
- 7-88. 无静差调速系统在_____。(B)
A. 静态(稳态)有误差、动态过程中无误差
B. 静态(稳态)无误差、动态过程中有误差
C. 静态(稳态)与动态过程中都是无误差
D. 静态(稳态)与动态过程中都是有误差
- 7-88. 双闭环调速系统中电流环的输入信号有两个,即_____。(B)
A. 主电路反馈的转速信号及 ASR 的输出信号
B. 主电路反馈的电流信号及 ASR 的输出信号
C. 主电路反馈的电压信号及 ASR 的输出信号
D. 电流给定信号及 ASR 的输出信号
- 7-90. 直流双闭环调速系统引入转速微分负反馈后,可增强调速系统的抗干扰性能,使负载扰动下的_____大大减小,但系统恢复时间有所延长。(B)
A. 静态转速降
B. 动态转速降
C. 电枢电压超调
D. 电枢电流超调
- 7-91. 若给 PI 调节器输入阶跃信号,其输出电压随积分的过程积累,其数值不断增长_____。(A)
A. 直至饱和
B. 无限增大
C. 不确定
D. 直至电路损坏
- 7-92. 双闭环无静差调速系统中转速调节器一般采用_____。(A)
A. PI 调节器
B. P 调节器
C. I 调节器
D. PD 调节器
- 7-93. _____是直流调速系统的主要调速方案。(B)
A. 减弱励磁磁通
B. 调节电枢电压
C. 改变电枢回路电阻 R
D. 增强励磁磁通
- 7-94. 在带 PI 调节器无静差直流调速系统中,电流截止负反馈在电动机_____作用。(A)
A. 堵转时起限流保护
B. 堵转时不起
C. 正常运行时起限流保护
D. 正常运行时起电流截止
- 7-95. 转速负反馈调速系统对检测反馈元件和给定电压造成的转速扰动_____补偿能力。(B)
A. 有
B. 没有
C. 对前者有补偿能力,对后者无
D. 对前者无补偿能力,对后者有
- 7-96. 电压负反馈调速系统中,电流正反馈是补偿环节,一般实行_____。(A)
A. 欠补偿
B. 全补偿
C. 过补偿
D. 温度补偿
- 7-97. 电压负反馈能克服_____压降所引起的转速降。(B)
A. 电枢电阻
B. 整流器内阻
C. 电枢回路电阻
D. 电刷接触电阻

- 7-98. 电压电流双闭环系统中电流调节器 ACR 的输入信号有_____。(C)
 A. 速度给定信号与电压调节器的输出信号 B. 电流反馈信号与电压反馈信号
 C. 电流反馈信号与电压调节器的输出信号 D. 电流反馈信号与速度给定信号
- 7-99. 欧陆 514 调速器组成的电压电流双闭环系统运行中出现负载加重转速升高现象, 可能的原因是_____。(B)
 A. 电流正反馈欠补偿 B. 电流正反馈过补偿
 C. 电流正反馈全补偿 D. 电流正反馈没补偿
- 7-100. 双闭环调速系统包括电流环和速度环, 其中两环之间关系是_____。(A)
 A. 电流环为内环, 速度环为外环 B. 电流环为外环, 速度环为内环
 C. 电流环与速度环并联 D. 两环无所谓内外均可
- 7-101. 转速、电流双闭环调速系统中不加电流截止负反馈, 是因为其主电路电流的限流_____。(D)
 A. 由比例积分调节器保证 B. 由转速环控制
 C. 由电流环控制 D. 由速度调节器的限幅保证
- 7-102. 目前三相交流调压调速系统中广泛采用_____来调节交流电压。(A)
 A. 晶闸管相位控制 B. 晶闸管周波控制
 C. 晶闸管 PWM 控制 D. GTO 相位控制
- 7-103. 在闭环控制交流调压调速系统中, 负载变化范围受限于_____时的机械特性, 超出此范围闭环系统便失去控制能力。(C)
 A. 电压为 $U_{1\text{ nom}}$ B. 电压为 $U_{1\text{ min}}$
 C. 电压为 $U_{1\text{ nom}}$ 与 $U_{1\text{ min}}$ D. 电压为 $1.2U_{1\text{ nom}}$
- 7-104. 转速电流双闭环调速系统, 电机转速可调, 低速时性能正常, 但当给定电压大于某个值时电动机转速反而下降, 这时速度波动大, 系统静差率指标明显恶化。此故障的可能原因有_____。(A)
 A. 电流调节器 ACR 限幅值整定不当
 B. 速度调节器 ASR 限幅值整定不当
 C. 速度调节器 ASR 调节器的 P 参数整定不当
 D. 速度调节器 ASR 调节器的 I 参数整定不当
- 7-105. 双闭环直流调速系统启动时, 速度给定电位器应从零开始缓加电压, 主要目的是_____。(C)
 A. 防止速度调节器 ASR 启动时饱和 B. 保护晶闸管防止过电压
 C. 保护晶闸管和电动机 D. 防止电流调节器 ACR 启动时限幅
- 7-106. 单闭环转速负反馈系统中必须加电流截止负反馈, 电流截止负反馈电路的作用是实现_____。(C)
 A. 双闭环控制 B. 限制晶闸管电流
 C. 系统的“挖土机特性” D. 实现快速停车
- 7-107. 在转速电流双闭环调速系统中, 调节给定电压, 电动机转速有变化, 但电枢电压很低。此故障的可能原因是_____。(A)
 A. 主电路晶闸管损坏 B. 晶闸管触发角太小
 C. 速度调节器电路故障 D. 电流调节器电路故障

- 7-108. 双闭环直流调速系统调试中,出现转速给定值 U_g 达到设定最大值时,而转速还未达到要求值,应_____。(A)
- A. 逐步减小速度负反馈信号 B. 调整速度调节器 ASR 限幅
C. 调整电流调节器 ACR 限幅 D. 逐步减小电流负反馈信号
- 7-109. 转速负反馈直流调速系统具有良好的抗干扰性能,它有效地抑制_____。(D)
- A. 给定电压变化的扰动 B. 一切前向通道上的扰动
C. 反馈检测电压变化的扰动 D. 电网电压及负载变化的扰动
- 7-110. 在转速电流双闭环调速系统中,电机转速可调,转速不高且波动较大。此故障的可能原因是_____。(C)
- A. PI 调节器限幅值电路故障 B. 电动机励磁电路故障
C. 晶闸管或触发电路故障 D. 反馈电路故障
- 7-111. 速度给定电压纹波对系统性能有影响,所以在转速电流双闭环调速系统中,速度给定供电电路应采用_____。(D)
- A. 高性能的整流滤波电路 B. 不需稳压电路,只需一般滤波既可
C. 简单的整流滤波电路 D. 专用高性能的稳压电路
- 7-112. 速度检测与反馈电路的精度,对调速系统的影响是_____。(A)
- A. 决定系统稳态精度 B. 只决定速度反馈系数
C. 只影响系统动态性能 D. 不影响,系统可自我调节
- 7-113. 电压电流双闭环调速系统中的电流正反馈环节是用来实现_____。(C)
- A. 系统的“挖土机特性” B. 调节 ACR 电流负反馈深度
C. 补偿电枢电阻压降引起的转速降 D. 稳定电枢电流
- 7-114. _____是直流调速系统的主要控制方案。(B)
- A. 改变电源频率 B. 调节电枢电压
C. 改变电枢回路电阻 R D. 改变转差率
- 7-115. 当系统的机械特性硬度一定时,如要求的静差率 s 越小,则调速范围 D _____。(B)
- A. 越大 B. 越小 C. 可大可小 D. 不变
- 7-116. 欧陆 514 直流调速装置是_____直流可逆调速系统。(C)
- A. 逻辑无环流 B. 可控环流
C. 逻辑选触无环流 D. $\alpha=\beta$ 配合控制有环流
- 7-117. 直流调速装置安装无线电干扰抑制滤波器与进线电抗器,必须遵守滤波器网侧电缆与负载侧电缆在空间上必须隔离。整流器交流侧电抗器电流按_____。(D)
- A. 电动机电枢额定电流选取
B. 等于电动机电枢额定电流 0.82 倍选取
C. 等于直流侧电流选取
D. 等于直流侧电流 0.82 倍选取
- 7-118. 直流调速装置调试前的准备工作主要有_____。(A)
- A. 收集有关资料、熟悉并阅读有关资料和说明书、调试用仪表的准备
B. 收集有关资料、接通电源

- C. 阅读有关资料和说明书、加装漏电保护器
D. 调试用仪表的准备、主电路和控制电路的接线、编制和输入控制程序
- 7-119. 直流调速装置安装的现场调试主要有硬件检查和程序(软件)调试两大内容。调试前准备工作主要有:收集有关资料、熟悉并阅读有关资料和说明书、主设备调试用仪表的准备。其中要_____,这是日后正确使用设备的基础。(B)
- A. 程序(软件)调试 B. 熟悉并阅读有关资料和说明书
C. 设备接线检查 D. 硬件检查
- 8-1. 直流电动机弱磁调速时为防止飞车故障,应加_____。(A)
- A. 失磁保护电路 B. 防磁饱和电路
C. 过压保护电路 D. 过流保护电路
- 8-2. 异步测速发电机的定子上安装有_____。(D)
- A. 一个绕组 B. 两个串联的绕组
C. 两个并联的绕组 D. 两个空间相差 90° 电角度的绕组
- 8-3. 国产_____系列高灵敏直流测速发电机,除了具有一般永磁直流测速发电机的优点外,还具有结构简单、耦合度好、输出比电势高、反应快、线性误差小、可靠性好的优点。(A)
- A. CYD B. ZCF C. CK D. CY
- 8-4. 电枢电流的去磁作用使_____,从而导致直流测速发电机的输出特性的线性关系变坏。(A)
- A. 气隙磁通不再是常数,而随负载大小的变化而改变
B. 输出电压灵敏度改变
C. 电枢电阻压降改变
D. 损耗加大
- 8-5. _____直流测速发电机受温度变化的影响较小,输出变化小,斜率高,线性误差小,应用最多。(C)
- A. 电磁式 B. 他励式
C. 永磁式 D. 霍尔无刷式
- 8-6. 步进电动机的速度与_____有关。(D)
- A. 环境温度 B. 负载变化
C. 与驱动电源电压的大小 D. 脉冲频率
- 8-7. 步进电动机的转速 n 或线速度 v 只与_____有关。(D)
- A. 电源电压 B. 负载大小
C. 环境条件的波动 D. 脉冲频率 f
- 8-8. 步进电动机在高频区工作产生失步的原因是_____。(D)
- A. 励磁电流过大
B. 励磁回路中的时间常数($T=L/R$)过小
C. 输出转矩随频率 f 的增加而升高
D. 输出转矩随频率 f 的增加而下降
- 8-9. 步进电动机双三拍与单三拍工作方式比较,前者_____。(D)
- A. 电磁转矩小、易产生失步 B. 电磁转矩小、不易产生失步

- C. 电磁转矩大、易产生失步 D. 电磁转矩大、不易产生失步
- 8-10. 步进电动机的角位移或线位移与_____。(A)
- A. 脉冲数成正比 B. 脉冲频率 f 成正比
- C. 驱动电源电压的大小 D. 环境波动相关
- 8-11. 把单双六拍工作方式改为双三拍工作方式运行,可能使步进电动机严重过热,其故障原因是_____。(D)
- A. 负载过大 B. 负载或大或小
- C. 负载转动惯量过大 D. 工作方式不对
- 8-12. 步进电动机的驱动电源由运动控制器、脉冲分配器和功率驱动级组成。各相通断的时序逻辑信号由_____。(B)
- A. 运动控制器给出 B. 脉冲分配器给出
- C. 功率驱动级给出 D. 另外电路给出
- 8-13. 基本步距角 θ_s 、转子齿数 Z_R 、通电循环拍数 N 。三者的关系是_____。(A)
- A. Z_R 一定时, θ_s 与 N 成反比 B. Z_R 一定时, θ_s 与 N 成正比
- C. N 一定时, θ_s 与 Z_R 成正比 D. θ_s 一定时, N 与 Z_R 成正比
- 8-14. 步进电动机的_____与脉冲频率 f 成正比。(C)
- A. 线位移或角位移 B. 线位移或转速 n
- C. 转速 n 或线速度 v D. 转速 n 或角位移
- 8-15. 三相单三拍运行、三相双三拍运行、三相单双六拍运行。其通电顺序分别是_____。(A)
- A. A—B—C—A AB—BC—CA—AB A—AB—B—BC—C—CA—A
- B. AB—BC—CA—AB A—B—C—A A—AB—B—BC—C—CA—A
- C. A—B—C—A A—AB—B—BC—C—CA—A AB—BC—CA—AB
- D. A—AB—B—BC—C—CA—A A—B—C—A AB—BC—CA—AB
- 8-16. 三相双三拍运行,转子齿数 $Z_R=40$ 的反应式步进电动机,转子以每拍_____的方式运转。(C)
- A. 5° B. 9° C. 3° D. 6°
- 8-17. 步进电动机的驱动方式有多种,_____目前普遍应用。由于这种驱动在低频时电流有较大的上冲,电动机低频噪声较大,低频共振现象存在,使用时要注意。(B)
- A. 细分驱动 B. 单电压驱动
- C. 高低压驱动 D. 斩波驱动
- 8-18. 步进电动机带额定负载不失步启动的最高频率,称为步进电机的_____。(A)
- A. 启动频率 B. 工作频率 C. 额定频率 D. 最高频率
- 8-19. 三相六拍运行比三相双三拍运行时_____。(C)
- A. 步距角不变 B. 步距角增加一半
- C. 步距角减少一半 D. 步距角增加一倍
- 8-20. 对转动惯量较大的负载,步进电动机启动时失步,其原因可能是_____。(D)

- A. 负载过大
B. 电动机过大
C. 启动频率过低
D. 启动频率过高
- 8-21. 直流电动机运行中转速突然急速升高并失控。故障原因可能是_____ (A)
A. 突然失去励磁电流
B. 电枢电压过大
C. 电枢电流过大
D. 励磁电流过大
- 8-22. 交流测速发电机有空心杯转子异步测速发电机、笼型转子异步测速发电机和同步测速发电机 3 种,目前应用最为广泛的是_____。 (C)
A. 同步测速发电机
B. 笼式转子异步测速发电机
C. 空心杯转子异步测速发电机
D. 同步测速发电机和笼式转子异步测速发电机
- 8-23. 电动机的启动转矩必须大于负载转矩。若软启动器不能启动某负载,则可改用的启动设备是_____。 (C)
A. 采用内三角接法的软启动器
B. 采用外三角接法的软启动器
C. 变频器
D. 星—三角启动器
- 8-24. 有电枢电压,电动机嗡嗡响但不转,一会出现过流跳闸。故障原因可能是_____。 (C)
A. 电动机气隙磁通不饱和
B. 电动机气隙磁通饱和
C. 励磁电路损坏或没有加励磁
D. 电枢电压过低
- 8-25. 直流电动机弱磁调速时,励磁电路接线务必可靠,防止发生_____ (A)
A. 运行中失磁造成飞车故障
B. 运行中失磁造成停车故障
C. 启动时失磁造成飞车故障
D. 启动时失磁造成转速失
- 8-26. 一台使用多年的 250 kW 电动机拖动鼓风机,经变频改造运行二个月后常出现过流跳闸。故障的原因可能是_____。 (C)
A. 变频器选配不当
B. 变频器参数设置不当
C. 变频供电的高频谐波使电机绝缘加速老化
D. 负载有时过重
- 8-27. 电网电压正常,电动机减速时变频器过电压报警。此故障原因与_____无关。 (C)
A. 减速时间太短
B. 制动电阻过大
C. 输出滤波电抗器问题
D. 外电路中有补偿电容投入
- 8-28. 一台大功率电动机,变频调速运行在低速段时电机过热。此故障的原因可能是_____。 (D)
A. 电动机参数设置不正确
B. U/f 比设置不正确
C. 电动机功率小
D. 低速时电动机自身散热不能满足要求
- 8-29. 为减小线性误差交流异步测速发电机都采用电阻率大的非磁性空心杯转子,此外_____,也可减小线性误差。 (A)

- A. 提高励磁电源频率
B. 降低励磁电源频率
C. 提高励磁电源电压
D. 降低励磁电源电压
- 8-30. 异步测速发电机的误差主要有:线性误差、剩余电压、相位误差。为减小线性误差,交流异步测速发电机都采用_____,从而可忽略转子漏抗。(D)
A. 电阻率大的铁磁性空心杯转子
B. 电阻率小的铁磁性空心杯转子
C. 电阻率小的非磁性空心杯转子
D. 电阻率大的非磁性空心杯转子
- 8-31. 旋转式步进电动机有多种。现代应用最多的是_____步进电动机。(A)
A. 反应式
B. 永磁式
C. 混合式
D. 索耶式
- 8-32. 直流电动机启动时没加励磁,电动机会过热烧毁,原因是电动机不转时_____,导致电枢电流很大。(D)
A. 电枢回路的电阻很小
B. 电枢回路的反电动势很高
C. 电枢电压高
D. 电枢回路的反电动势为零
- 8-33. _____与交流伺服电动机相似,因输出的线性度较差,仅用于要求不高的检测场合。(A)
A. 笼式转子异步测速发电机
B. 空心杯转子异步测速发电机
C. 同步测速发电机
D. 旋转变压器
- 8-34. 异步测速发电机的空心杯转子是用_____材料做成的。(B)
A. 低电阻
B. 高电阻
C. 低导磁
D. 高导磁
- 8-35. 测速发电机的用途广泛,可作为_____。(A)
A. 检测速度的元件、微分、积分元件
B. 微分、积分元件、功率放大元件
C. 加速或延迟信号、执行元件、
D. 检测速度的元件、执行元件
- 8-36. 永磁式直流测速发电机受温度变化的影响较小,输出变化小,_____。(D)
A. 斜率高,线性误差大
B. 斜率低,线性误差大
C. 斜率低,线性误差小
D. 斜率高,线性误差小
- 8-37. 直流测速发电机在_____时,由于电枢电流的去磁作用,使输出电压下降,从而破坏了输出特性 $U=f(n)$ 的线性关系。(A)
A. R_L 较小或转速过高
B. R_L 较大或转速过高
C. R_L 较小或转速过低
D. 转速过低
- 8-38. 测速发电机产生误差的原因很多,主要有:_____,电刷与换向器的接触电阻和接触电压、换向纹波、火花和电磁干扰等。(C)
A. 电枢反应、电枢电阻
B. 电枢电阻
C. 电枢反应、延迟换向
D. 换向纹波、机械联轴器松动
- 8-39. 在计算解答系统中,要求测速发电机误差小、剩余电压低。_____的线性误差、剩余电压等方面能满足上述的精度要求。(B)
A. 永磁式直流测速发电机
B. 交流异步测速发电机
C. 交流同步测速发电机
D. 电磁式直流测速发电机
- 8-40. 直流测速发电机输出电压与转速之间并不能保持确定的线性关系。其主要原因是_____。(B)
A. 电枢电阻的压降
B. 电枢电流的去磁作用
C. 负载电阻的非线性
D. 电刷的接触压降

- 8-41. 为了减小直流测速发电机的误差,使用时必须注意_____。(A)
 A. 外接负载电阻尽可能大些
 B. 外接负载电阻尽可能小些
 C. 外接负载电阻等于规定的最小负载电阻
 D. 在直流测速发电机输出端并接滤波电路
- 8-42. 测速发电机的灵敏度高,对调速系统性能的影响是_____。(D)
 A. 没有影响
 B. 有影响,灵敏度越高越好
 C. 有影响,灵敏度越低越好
 D. 对系统的稳态性能没有影响,但对系统的动态性能有影响
- 8-43. 国产_____系列高灵敏直流测速发电机,除了具有一般永磁直流测速发电机的优点外,还具有结构简单、耦合度好、输出比电势高、反应快、线性误差小、可靠性好的优点。(A)
 A. CYD B. ZCF C. CK D. CY
- 8-44. 交流异步电动机的电磁转矩与_____关系。(D)
 A. 定子电压成反比 B. 定子电压的平方成反比
 C. 定子电压成正比 D. 定子电压的平方成正比
- 8-45. _____由于它的机械特性接近恒功率特性,低速时转矩大,故广泛用于电动车辆牵引。(A)
 A. 串励直流电动机 B. 并励直流电动机
 C. 交流异步电动机 D. 交流同步电动机
- 8-46. 控制系统对直流测速发电机的要求有:_____。(A)
 A. 输出电压与转速成线性关系、正反转特性一致
 B. 输出灵敏度低、输出电压纹波小
 C. 电机的惯性大、输出灵敏度高
 D. 输出电压与转速成线性关系、电机的惯性大
- 8-47. 某异步电动机的额定功率是 10 kW,额定转速是 955 r/min,则该电动机的额定转矩是_____。(A)
 A. 100 N·m B. 10 N·m
 C. 955 N·m D. 95.5 N·m
- 8-48. 为避免步进电动机在低频区工作易产生失步的现象,不宜采用_____工作方式。(B)
 A. 单双六拍 B. 单三拍 C. 双三拍 D. 单双八拍
- 8-49. 为防止在高频区工作产生失步现象,步进电动机工作时应根据其_____确定其某一负载时的最高工作频率。(A)
 A. 矩频特性 B. 额定电流
 C. 额定电压 D. 静态步距角误差
- 8-50. 国产 CYD 系列高灵敏直流测速发电机,具有结构简单、耦合度好、_____,反应快、可靠性好的特点。(B)
 A. 输出比电势低、线性误差小 B. 输出比电势高、线性误差小

- C. 输出比电势高、线性误差大 D. 输出比电势低、线性误差大
- 8-51. 高分辨率且高精度的办公自动化设备中,要求步进电动机的步距角小、较高的启动频率、控制功率小、良好的输出转矩和加速度,则应选_____。 (D)
- A. 反应式直线步进电动机 B. 永磁式步进电动机
- C. 反应式步进电动机 D. 混合式步进电动机
- 8-52. 工程设计中的调速精度指标要求在所有调速特性上都能满足,故应是调速系统_____特性的静差率。 (D)
- A. 最高调速 B. 额定转速
- C. 平均转速 D. 最低转速
- 8-53. 直流调速装置可运用于不同的环境中,并且使用的电气元件在抗干扰性能与干扰辐射强度存在较大差别,所以安装应以实际情况为基础,遵守_____规则。 (C)
- A. 3C 认证 B. 安全 C. EMC D. 企业规范
- 8-54. 西门子 6RA70 全数字直流调速器使用时,若要恢复工厂设置参数,下列设置_____可实现该功能。 (A)
- A. P051=21 B. P051=25
- C. P051=26 D. P051=29
- 9-1. 钢丝钳(电工钳子)一般用在_____操作的场合。 (D)
- A. 低温 B. 高温 C. 带电 D. 不带电
- 9-2. 使用扳手拧螺母时应该将螺母放在扳手口的_____。 (B)
- A. 前部 B. 后部 C. 左边 D. 右边
- 9-3. _____适用于狭长平面以及加工余量不大时的锉削。 (C)
- A. 顺向锉 B. 交叉锉 C. 推锉 D. 曲面锉削
- 9-4. 台钻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
- 9-5. 活动扳手可以拧_____规格的螺母。 (C)
- A. 一种 B. 二种 C. 几种 D. 各种
- 9-6. 当锉刀拉回时,应_____,以免磨钝锉齿或划伤工件表面。 (B)
- A. 轻轻划过 B. 稍微抬起 C. 抬起 D. 拖回
- 9-7. 扳手的手柄越长,使用起来越_____。 (A)
- A. 省力 B. 费力 C. 方便 D. 便宜
- 9-8. 测量前需要将千分尺_____擦拭干净后检查零位是否正确。 (B)
- A. 固定套筒 B. 测量面
- C. 微分筒 D. 测微螺杆
- 9-9. 扳手的手柄越短,使用起来越_____。 (D)
- A. 麻烦 B. 轻松 C. 省力 D. 费力
- 9-10. 扳手的手柄越长,使用起来越_____。 (A)
- A. 省力 B. 费力 C. 方便 D. 便宜
- 9-11. 千分尺测微杆的螺距为_____,它装入固定套筒的螺孔中。 (C)
- A. 0.6 mm B. 0.8 mm C. 0.5 mm D. 1 mm

9-12. 锉刀很脆, _____ 当撬棒或锤子使用。 (D)

A. 可以 B. 许可 C. 能 D. 不能

9-13. 在开始攻螺纹或套螺纹时,要尽量把丝锥或板牙放正,当切入 _____ 圈时,再仔细观察和校正对工件的垂直度。 (B)

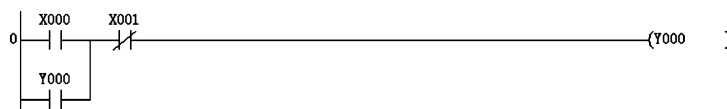
A. 0~1 B. 1~2 C. 2~3 D. 3~4

10-1. 以下 PLC 梯形图实现的功能是 _____。 (A)



A. 两地控制 B. 多线圈输出
C. 双线圈输出 D. 以上都不对

10-2. 以下 PLC 梯形图实现的功能是 _____。 (C)

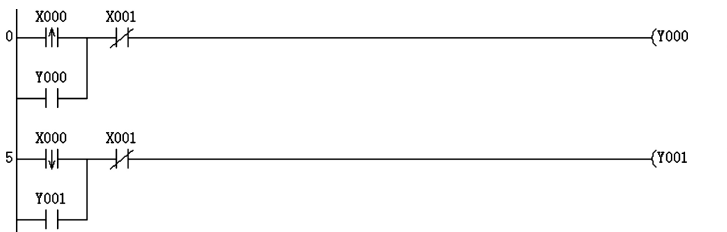


A. 位置控制 B. 联锁控制
C. 启保停控制 D. 时间控制

10-3. FX_{2N} 系列可编程控制器的上升沿脉冲指令,可以 _____。 (D)

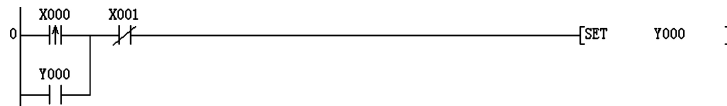
A. 配合高速计数器 B. 隔离电源干扰
C. 防止输入信号消失 D. 防止输入信号抖动

10-4. 在 X0 按下过程中,以下程序运行时 _____。 (B)



A. Y1 先得电 B. Y0 先得电
C. Y0、Y1 同时得电 D. 两行没有区别

10-5. 以下 FX_{2N} PLC 程序中存在的问题 _____。 (D)

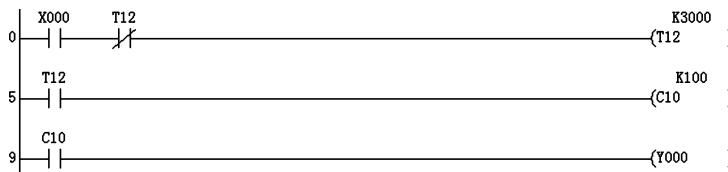


A. 要串联 Y0 常闭点
B. 要并联 X1 常开点
C. 不能使用 X0 上升沿指令
D. 不需要串联 X1 停止信号,不需要 Y0 触点保持

10-6. FX_{2N}系列可编程序控制器在使用计数器指令时需要配合使用_____指令。
(B)

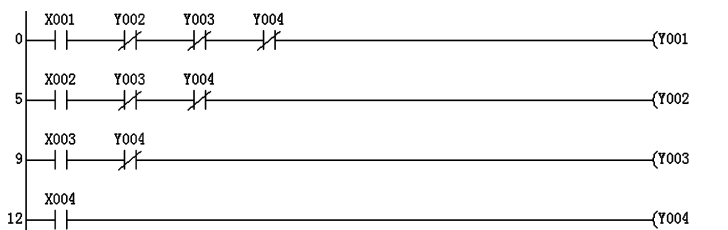
A. STL B. RST C. OUT D. PLS

10-7. 在以下 FX_{2N} PLC 程序中,X0 闭合后经过_____时间延时,Y0 得电。 (D)



A. 300000S B. 3000S C. 100S D. 30000S

10-8. 在以下 FX_{2N} PLC 程序中,优先信号级别最低的是_____。 (A)



A. X1 B. X2 C. X3 D. X4

10-9. 在 FX_{2N} PLC 中,_____是积算定时器。 (D)

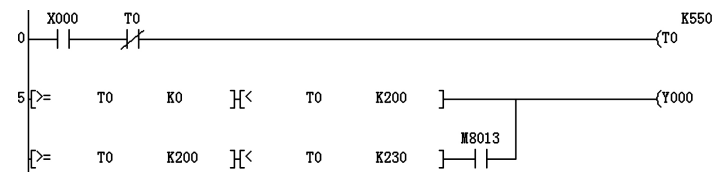
A. T0 B. T100 C. T245 D. T255

10-10. 以下 FX_{2N}可编程序控制器程序实现的是_____功能。 (D)



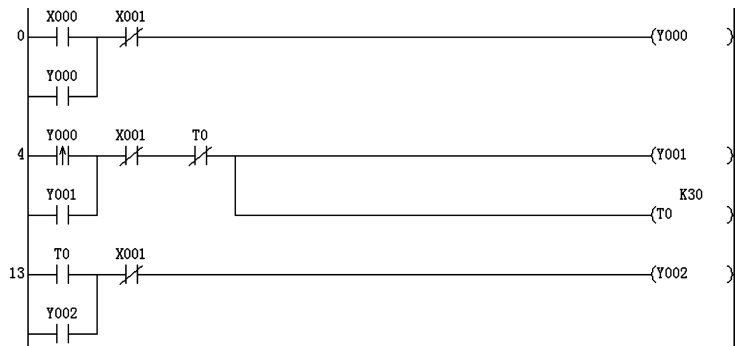
- A. Y0 延时 10S 接通,延时 10S 断开
- B. Y0 延时 10S 接通,延时 15S 断开
- C. Y0 延时 5S 接通,延时 5S 断开
- D. Y0 延时 10S 接通,延时 5S 断开

10-11. 在使用 FX_{2N}可编程序控制器控制交通灯时,T0 循环定时时间为_____。
(C)



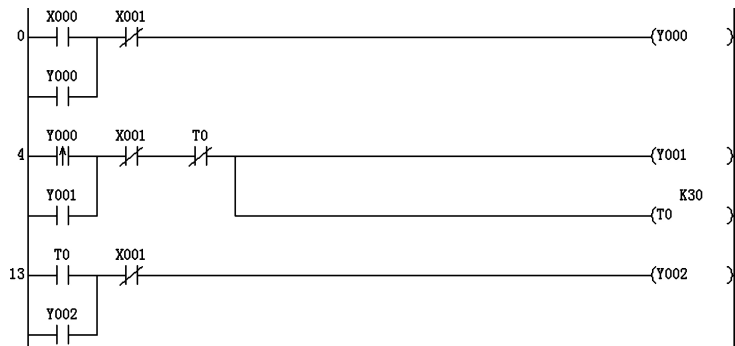
A. 550 s B. 23 s C. 55 s D. 20 s

10-12. 以下 FX_{2N} 可编程序控制器控制电动机星三角启动时, 星形切换到三角形延时 _____。(C)



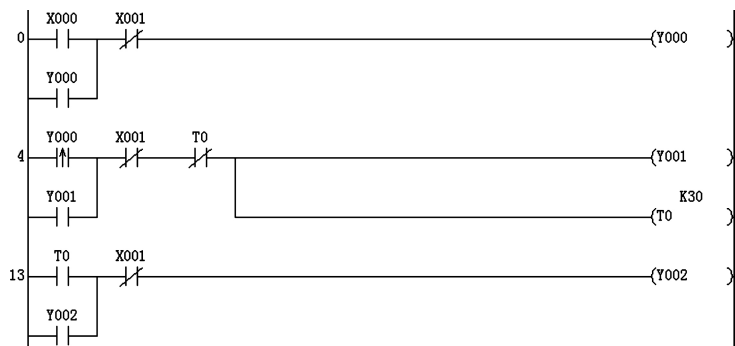
- A. 1S B. 2S C. 3S D. 4S

10-13. 以下 FX_{2N} 可编程序控制器控制电动机星三角启动时, _____ 是星形启动输出继电器。(A)



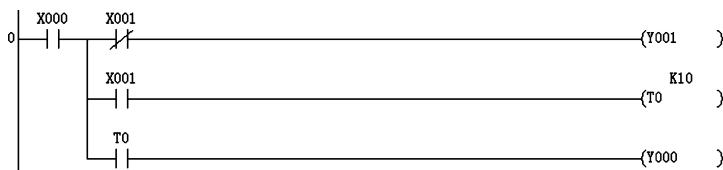
- A. Y0 和 Y1 B. Y0 和 Y2
C. Y1 和 Y2 D. Y2

10-14. 以下 FX_{2N} 可编程序控制器控制电动机星三角启动时, _____ 是三角形启动输出继电器。(B)



- A. Y0 和 Y1 B. Y0 和 Y2
C. Y1 和 Y2 D. Y2

10-15. 在使用 FX_{2N} 可编程序控制器控制多速电动机运行时, Y0 和 Y1 是 _____。(D)



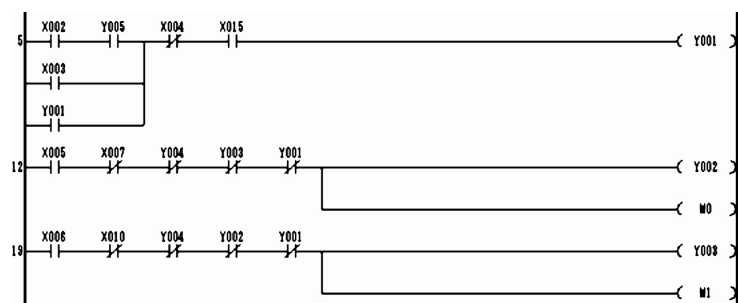
- A. Y0 运行 1S
B. Y0、Y1 同时运行
C. Y1 运行 1S
D. Y1 停止运行 1S 后, Y0 启动

10-16. 在使用 FX_{2N} 可编程序控制器控制车床运行时, 以下程序中使用了 ZRST 指令
_____。(D)



- A. 复位 S20 顺控继电器
B. 置位 S20 顺控继电器
C. 复位 S25 顺控继电器
D. 复位 S20 到 S25 顺控继电器

10-17. 在使用 FX_{2N} 可编程序控制器控制磨床运行时, X2 为启动开关, 启动时 _____。(C)



- A. Y2 必须得电
B. X4 必须得电
C. Y5 和 X15 都要得电
D. 只需 X5 闭合

10-18. 下列选项不是 PLC 控制系统设计原则的是 _____。(C)

- A. 保证控制系统的安全、可靠
B. 最大限度地满足生产机械或生产流程对电气控制的要求
C. 在选择 PLC 时要求输入输出点数全部使用
D. 在满足控制系统要求的前提下, 力求使系统简单、经济、操作和维护方便

10-19. 以下不是 PLC 控制系统设计原则的是 _____。(D)

- A. 保证控制系统的安全、可靠
B. 最大限度地满足生产机械对电气控制的要求
C. 在满足控制要求的同时, 力求使系统简单、经济、操作和维护方便
D. 选择价格贵的 PLC 来提高系统可靠性

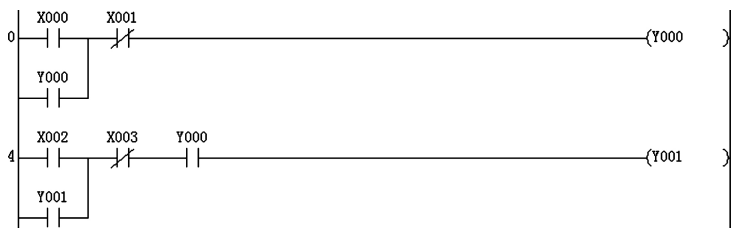
- 10-20. PLC 控制系统的主要设计内容不包括_____。(C)
 A. 选择用户输入设备、输出设备、以及由输出设备驱动的控制对象
 B. 分配 I/O 点,绘制电气连接图,考虑必要的安全保护措施
 C. PLC 的保养和维护
 D. 设计控制程序
- 10-21. PLC 控制系统设计的步骤是_____。(A)
 ①正确选择 PLC 来保证控制系统的技术和经济性能指标 ②深入了解控制对象及控制要求 ③系统交付前,要根据调试的最终结果整理出完整的技术文件
 ④PLC 进行模拟调试和现场调试
 A. ②→①→④→③ B. ①→②→④→③
 C. ④→②→①→③ D. ①→③→②→④
- 10-22. PLC 编程软件安装方法不正确的是_____。(C)
 A. 安装前,请确定下载文件的大小及文件名称
 B. 在安装的时候,最好把其他应用程序关掉,包括杀毒软件
 C. 安装前,要保证 I/O 接口电路连线正确
 D. 先安装通用环境,解压后,进入相应文件夹,点击安装
- 10-23. PLC 编程语言中梯形图是指_____。(B)
 A. SFC B. LD C. ST D. FBD
- 10-24. 表示编程语言的_____。(B)
 A. 输入 B. 转换 C. 仿真 D. 监视
- 10-25. PLC 与计算机通信要进行_____设置。(D)
 A. 数据设置 B. 字节设置
 C. 电平设置 D. 串口设置
- 10-26. PLC 程序下载时应注意_____。(B)
 A. 可以不用数据线 B. PLC 不能断电
 C. 关闭计算机 D. 以上都不是
- 10-27. PLC 监控不到的是_____。(D)
 A. 本机输入量 B. 本地输出量
 C. 计数状态 D. 上位机的状态
- 10-28. 下图可能实现的功能是_____。(A)



- A. 输出软元件被强制执行 B. 输入软元件强制执行
 C. y5 软元件复位 D. 以上都不是
- 10-29. 下图是 PLC 编程软件中的_____按钮。(A)

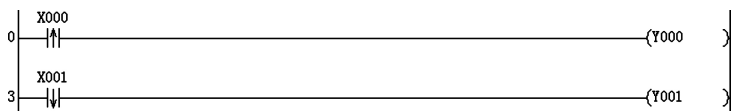
-

- 53



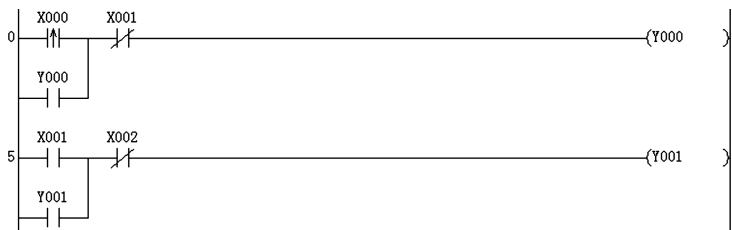
- A. 长动控制 B. 点动控制 C. 顺序启动 D. 自动往复

10-39. 在以下 PLC 梯形图程序中,0 步和 3 步实现的功能_____。(B)



- A. 一样
B. 0 步是上升沿脉冲指令,3 步是下降沿脉冲指令
C. 0 步是点动,3 步是下降沿脉冲指令
D. 3 步是上升沿脉冲指令,0 步是下降沿脉冲指令

10-40. 以下 FX_{2N} 系列可编程序控制器程序中,第一行和第二行程序功能相比_____。(B)

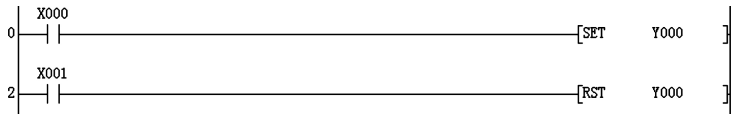


- A. 没区别 B. 第一行程序可以防止输入抖动
C. 第二行程序运行稳定 D. 工业现场应该采用第二行

10-41. FX_{2N} PLC 中使用 SET 指令时必须_____。(D)

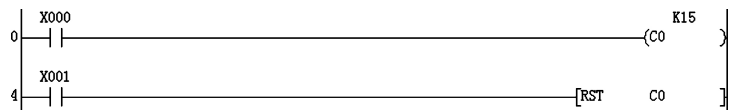
- A. 配合使用停止按钮 B. 配合使用置位指令
C. 串联停止按钮 D. 配合使用 RST 指令

10-42. 以下 FX_{2N} 系列可编程序控制器程序,实现的功能是_____。(D)



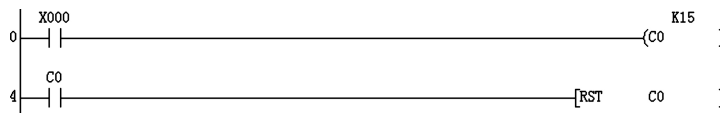
- A. X1 不起作用 B. Y0 始终得电
C. Y0 不能得电 D. 等同于启保停

10-43. 在下面 PLC 程序中,使用 RST 的目的是_____。(C)



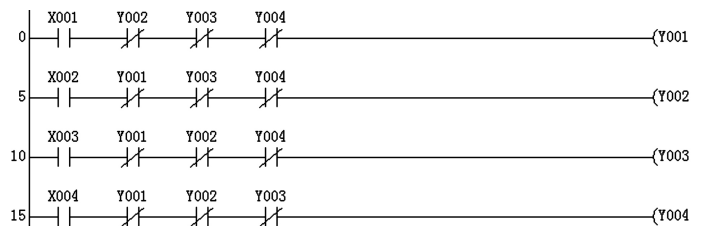
- A. 停止计数 B. 暂停计数
C. 对 C0 复位 D. 以上都不是

10-44. 以下 FX_{2N} PLC 程序可以实现_____功能。 (D)



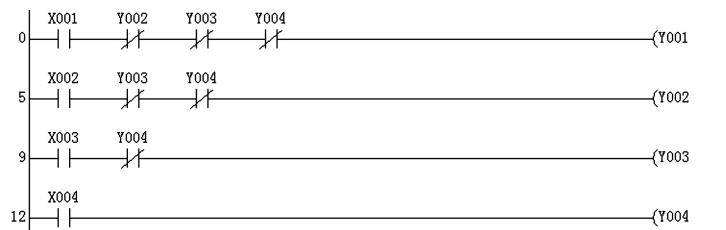
- A. 循环计时 B. 计数到 15 停止
C. C0 不能计数 D. 循环计数

10-45. 在以下 FX_{2N} PLC 程序中, Y1 得电, 是因为_____先闭合。 (D)



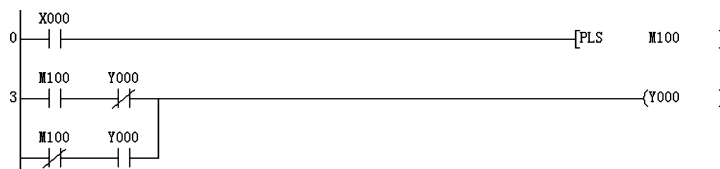
- A. X4 B. X3 C. X2 D. X1

10-46. 在以下 FX_{2N} PLC 程序中, 当 Y3 得电后, _____还可以得电。 (C)



- A. Y1 B. Y2 C. Y4 D. 都可以

10-47. 以下程序是对输入信号 X0 进行_____分频。 (A)



- A. 二 B. 四 C. 六 D. 八

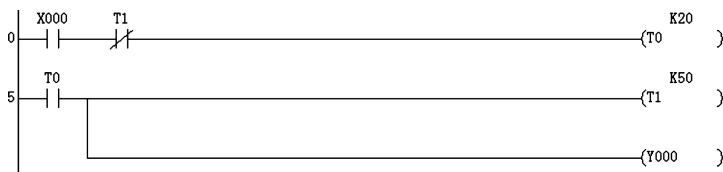
10-48. 在 FX_{2N} PLC 中配合使用 PLS 可以实现_____功能。 (C)

- A. 计数 B. 计时 C. 分频 D. 倍频

10-49. 在 FX_{2N} PLC 中, T0 的定时精度为_____。 (B)

- A. 10 ms B. 100 ms C. 1 s D. 1 ms

10-50. 以下 FX_{2N} 可编程序控制器程序实现的是_____功能。 (A)

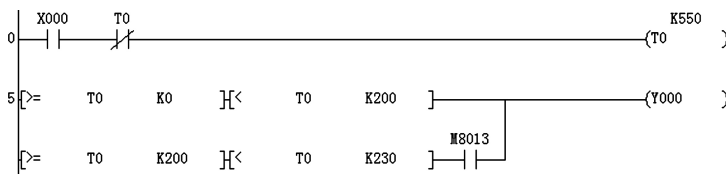


- A. Y0 通 5S,断 2S B. Y0 通 2S,断 5S
C. Y0 通 7S,断 2S D. Y0 通 2S,断 7S

10-51. 在使用 FX_{2N} 可编程序控制器控制交通灯时,将相对方向的同色灯并联起来,是为了_____。(C)

- A. 简化电路 B. 节约电线
C. 节省 PLC 输出口 D. 减少工作量

10-52. 在使用 FX_{2N} 可编程序控制器控制交通灯时,M8013 的功能是_____。(B)

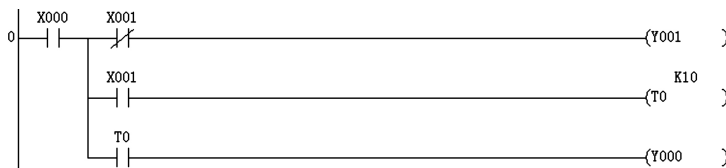


- A. 周期为 100 ms 的脉冲 B. 周期为 1 s 的脉冲
C. 常开点 D. 周期为 2 s 的脉冲

10-53. 在使用 FX_{2N} 可编程序控制器控制电动机星三角启动时,至少需要使用_____个交流接触器。(B)

- A. 2 B. 3 C. 4 D. 5

10-54. 以下 FX_{2N} 可编程序控制器控制多速电动机运行时,_____是运行总开关。(C)



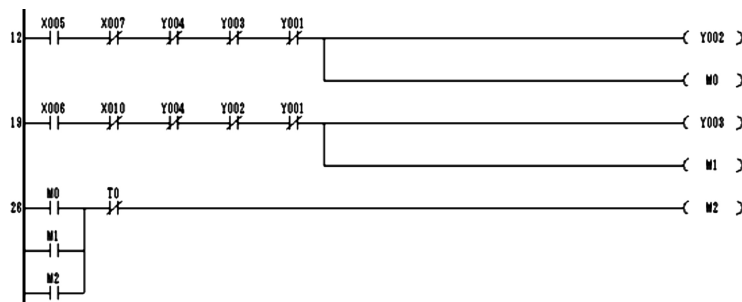
- A. X1 B. T0 C. X0 D. Y0

10-55. 以下 FX_{2N} 可编程序控制器控制车床运行时,程序中使用了顺控指令_____。(A)



- A. STL B. ZRST C. RET D. END

10-56. 在使用 FX_{2N} 可编程序控制器控制磨床运行时, Y2 和 M0 是 。 (C)



- A. 双线圈
B. 可以省略的
C. 并联输出
D. 串联输出

10-57. PLC 编程软件的功能不包括_____。(B)

- A. 指令转化梯形图 B. 输出波形图
C. 程序上载 D. 监控仿真

10-58. PLC 控制系统的主要设计内容描述不正确的是 (D)。

- A. 选择用户输入设备、输出设备、以及由输出设备驱动的控制对象
- B. 分配 I/O 点, 绘制电气连接图, 考虑必要的安全保护措施
- C. 编制控制程序
- D. 下载控制程序

10-59. PLC 控制系统设计的步骤是_____。(D)

- ①确定硬件配置,画出硬件接线图 ②PLC 进行模拟调试和现场调试 ③系统交付前,要根据调试的最终结果整理出完整的技术文件 ④深入了解控制对象及控制要求

- A. $\textcircled{1} \rightarrow \textcircled{3} \rightarrow \textcircled{2} \rightarrow \textcircled{4}$ B. $\textcircled{1} \rightarrow \textcircled{2} \rightarrow \textcircled{4} \rightarrow \textcircled{3}$
C. $\textcircled{2} \rightarrow \textcircled{1} \rightarrow \textcircled{4} \rightarrow \textcircled{3}$ D. $\textcircled{4} \rightarrow \textcircled{1} \rightarrow \textcircled{2} \rightarrow \textcircled{3}$

10-60. PLC 编程软件安装方法不对的是 (D)。

- A. 安装前,请确定下载文件的大小及文件名称
- B. 在安装的时候,最好把其他应用程序关掉,包括杀毒软件
- C. 安装选项中,选项无需都打勾
- D. 解压后,直接点击安装

10-61. FX_{2N}系列 PLC 编程软件的功能不包括以下 (C)

- A. 程序检查 B. 仿真模拟 C. 短路保护 D. 上载

10-62. PLC 文本化编程语言包括：_____。（ A ）

- A. IL 和 ST B. LD 和 ST
C. ST 和 FBD D. SFC 和 LD

10-63. PLC 程序的检查内容不包括_____。(C)

- A. 指令检查 B. 梯形图检查
C. 继电器检查 D. 软元件检查

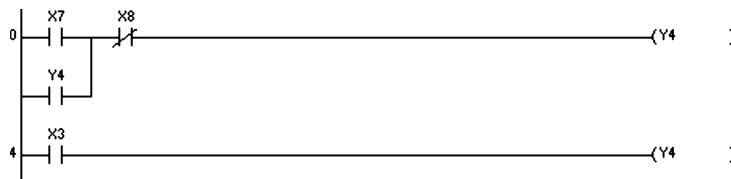
10-64. PLC 程序上载时应注意_____。(D)

- A. 人机界面关闭 B. 断电

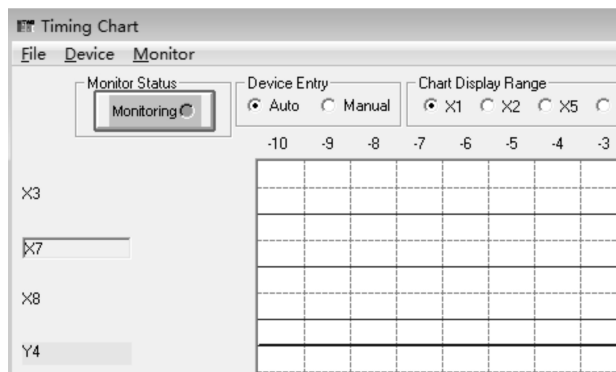
- C. PLC 复位 D. PLC 处于 STOP 状态
- 10-65. 在 FX 系列 PLC 控制中可以用_____替代计数器。 (C)
- A. M B. S C. C D. T
- 10-66. _____是 PLC 编程软件可以进行监控的对象。 (D)
- A. 电源电压值 B. 输入、输出量
- C. 输入电流值 D. 输出电流值
- 10-67. 下图是 PLC 编程软件中的_____按钮。 (D)



- A. 写入按钮 B. 监控按钮
- C. PLC 读取按钮 D. 程序检测按钮
- 10-68. PLC 通过_____寄存器保持数据。 (A)
- A. 掉电保持 B. 时间 C. 硬盘 D. 以上都不是
- 10-69. 以下程序出现的错误是_____。 (D)



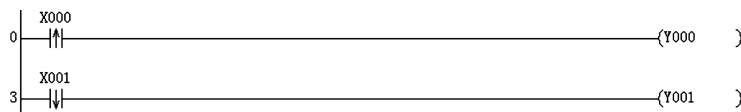
- A. 没有计数器 B. 不能自锁
- C. 没有错误 D. 双线圈错误
- 10-70. 在一个程序中不能使用_____检查纠正的方法。 (C)
- A. 梯形图 B. 双线圈 C. 上电 D. 指令表
- 10-71. 下图是_____方式的模拟状态。 (B)



- A. 功能仿真 B. 时序图仿真
- C. 测试电路 D. 以上都不是
- 10-72. 以下属于 PLC 硬件故障类型的是_____。 (D)
- ①I/O 模块故障 ②电源模块故障 ③状态矛盾故障 ④CPU 模块故障
- A. ①②③ B. ②③④
- C. ①③④ D. ①②④

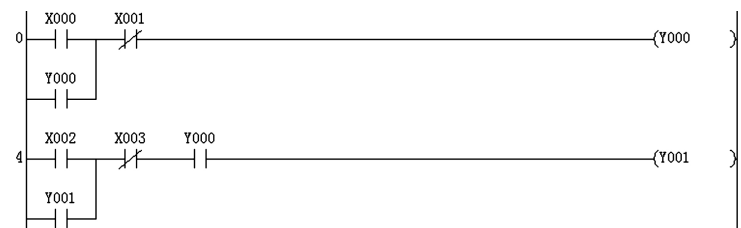
- 10-73. 不属于 PLC 输入模块本身的故障是_____。(C)
 A. 传感器故障 B. 执行器故障
 C. PLC 软件故障 D. 输入电源故障
- 10-74. PLC 输入模块的故障处理方法正确的是_____。(C)
 ①有输入信号但是输入模块指示灯不亮时应检查是不是输入直流电源的正负极接反 ②若一个 LED 逻辑指示灯变暗,而且根据编程器件监视器,处理器未识别输入,则输入模块可能存在故障 ③指示器不亮,万用表检查有电压,直接说明输入模块烧毁了 ④出现输入故障时,首先检查 LED 电源指示灯是否响应现场元件(如按钮、行程开关等)
 A. ①②③ B. ②③④
 C. ①②④ D. ①③④
- 10-75. PLC 输出模块故障包括_____。(D)
 A. 输出模块 LED 指示灯不亮 B. 输出模块 LED 指示灯常亮不熄灭
 C. 输出模块没有电压 D. 以上都是
- 10-76. PLC 输出模块出现故障处理不当的是_____。(D)
 A. 出现故障首先检查供电电源是否错误
 B. 断电后使用万用表检查端子接线,判断是否出现断路
 C. 考虑模板安装是否出现问题
 D. 直接使用万用表欧姆档检查
- 10-77. “BATT”变色灯是后备电源指示灯,绿色表示正常,黄色表示_____。(B)
 A. 故障 B. 电量低
 C. 过载 D. 以上都不是
- 10-78. 以下不属于 PLC 与计算机正确连接方式的是_____。(C)
 A. RS232 通信连接 B. RS422 通信连接
 C. 双绞线通信连接 D. RS485 通信连接
- 10-79. 以下不属于 PLC 与计算机连接方式的是_____。(C)
 A. RS232 通讯线连接 B. 网络连接
 C. 任意连接 D. RS485 通讯连接
- 10-80. 以下不属于 PLC 与计算机正确连接方式的是_____。(B)
 A. RS232 通信连接 B. 超声波通信连接
 C. RS422 通信连接 D. RS485 通信连接
- 10-81. 以下属于 PLC 与计算机正确连接方式的是_____。(C)
 A. 不能进行连接 B. 不需要通讯线
 C. RS232 通讯线连接 D. 电缆线连接
- 10-82. 以下属于 PLC 与计算机连接方式的是_____。(D)
 A. RS232 通信连接 B. RS422 通信连接
 C. RS485 通信连接 D. 以上都是
- 10-83. 以下不属于 PLC 与计算机正确连接方式的是_____。(D)
 A. RS232 通讯线连接 B. 网络连接
 C. RS485 通讯连接 D. 以上都不可以

10-84. 在以下 PLC 梯形图程序中,0 步和 3 步实现的功能_____。(B)



- A. 0 步是定时指令,3 步是下降沿脉冲指令
- B. 一样
- C. 0 步是计数指令,3 步是下降沿脉冲指令
- D. 3 步是上升沿脉冲指令,0 步是顺控指令

10-85. 以下 PLC 梯形图实现的功能是_____。(D)



- A. 点动控制
- B. 长动控制
- C. 双重联锁
- D. 顺序启动

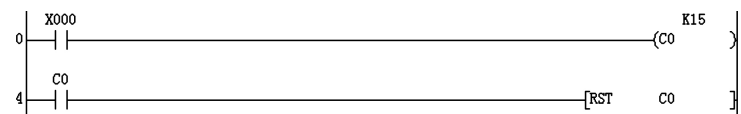
10-86. FX_{2N} PLC 中使用 SET 指令时必须_____。(B)

- A. 串联互锁按钮
- B. 配合使用 RST 指令
- C. 配合顺控指令
- D. 并联停止按钮

10-87. PLC 更换输入模块时,要在_____情况下进行。(B)

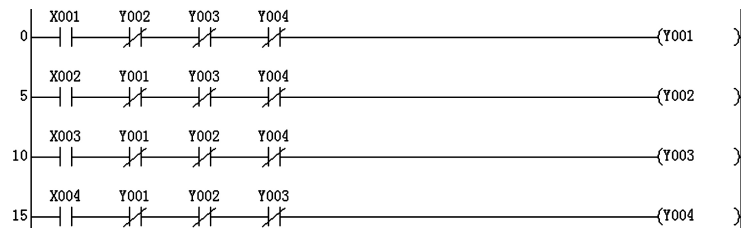
- A. RUN 状态下
- B. 断电状态下
- C. STOP 状态下
- D. 以上都不是

10-88. 以下 FX_{2N} PLC 程序可以实现_____功能。(A)



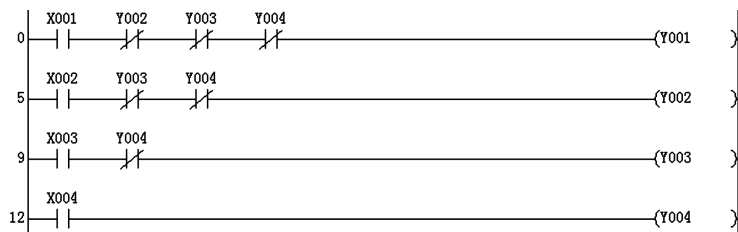
- A. 循环计数
- B. 计数到 15 000 停止
- C. C0 控制 K15 线圈
- D. 启动 C0 循环程序

10-89. 在以下 FX_{2N} PLC 程序中,Y3 得电,是因为_____先闭合。(C)



- A. X1
- B. X2
- C. X3
- D. X4

10-90. 在以下 FX_{2N} PLC 程序中,当 Y2 得电后,_____还可以得电。(D)



- A. Y1 B. Y3 C. Y4 D. Y3 和 Y4

10-91. 在 FX_{2N} PLC 中 PLF 是_____指令。 (A)

- A. 下降沿脉冲 B. 上升沿脉冲
C. 暂停 D. 移位

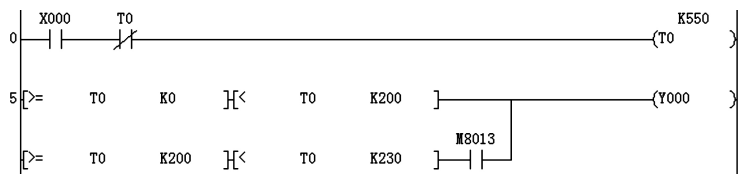
10-92. 在 FX_{2N} PLC 中, T100 的定时精度为_____。 (C)

- A. 1 ms B. 10 ms C. 100 ms D. 10 s

10-93. 在使用 FX_{2N} 可编程序控制器控制交通灯时, 将相对方向的同色灯并联起来, 是为了_____。 (A)

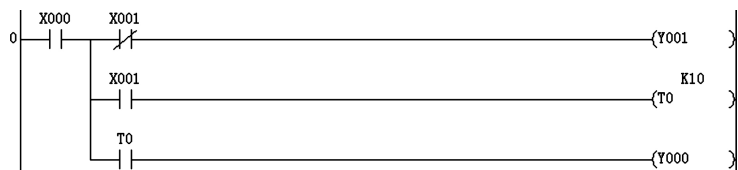
- A. 节省 PLC 输出口 B. 节约用电
C. 简化程序 D. 减少输入口

10-94. 在使用 FX_{2N} 可编程序控制器控制交通灯时, Y0 接通的时间为_____。 (C)



- A. 通 20 s
B. 通 23 s
C. 0~20 s 通, 20 S~23 s 以 1 Hz 闪烁
D. 通 3 s

10-95. 以下 FX_{2N} 可编程序控制器控制多速电动机运行时, X0 不使用自锁, 是因为_____。 (D)



- A. X0 是点动按钮 B. Y0 自身能自锁
C. Y0 自身带自锁 D. X0 是自锁开关

10-96. 在使用 FX_{2N} 可编程序控制器控制车床运行时, 顺控指令结束时必须使用_____。 (C)



A. STL B. ZRST C. RET D. END

10-97. _____不是 PLC 控制系统设计的原则。 (A)

- A. 只需保证控制系统的生产要求即可,其他无需考虑
- B. 最大限度地满足生产机械或生产流程对电气控制的要求
- C. 在满足控制系统要求的前提下,力求使系统简单、经济、操作和维护方便
- D. PLC 的 I/O 点数要留有一定的裕量

10-98. PLC 控制系统的主要设计内容不包括_____。 (C)

- A. 选择用户输入设备、输出设备、以及由输出设备驱动的控制对象
- B. PLC 的选择
- C. PLC 的保养和维护
- D. 分配 I/O 点,绘制电气连接图,考虑必要的安全保护措施

10-99. PLC 控制系统设计的步骤描述不正确的是_____。 (A)

- A. PLC 的 I/O 点数要大于实际使用数的两倍
- B. PLC 程序调试时进行模拟调试和现场调试
- C. 系统交付前,要根据调试的最终结果整理出完整的技术文件
- D. 确定硬件配置,画出硬件接线图

10-100. PLC 编程软件安装方法不正确的是_____。 (A)

- A. 安装选项中,所有选项都要打勾
- B. 先安装通用环境,解压后,进入相应文件夹,点击安装
- C. 在安装的时候,最好把其他应用程序关掉,包括杀毒软件
- D. 安装前,请确定下载文件的大小及文件名称

10-101. FX_{2N}系列 PLC 编程软件的功能不包括_____。 (D)

- A. 读取程序 B. 监控 C. 仿真 D. 绘图

10-102. 以下不是 PLC 编程语言的是_____。 (A)

- A. VB B. 指令表
- C. 顺序功能图 D. 梯形图

10-103. 表示编程语言的_____。 (A)

- A. 转换 B. 编译 C. 注释 D. 改写

10-104. PLC 程序的检查内容是_____。 (C)

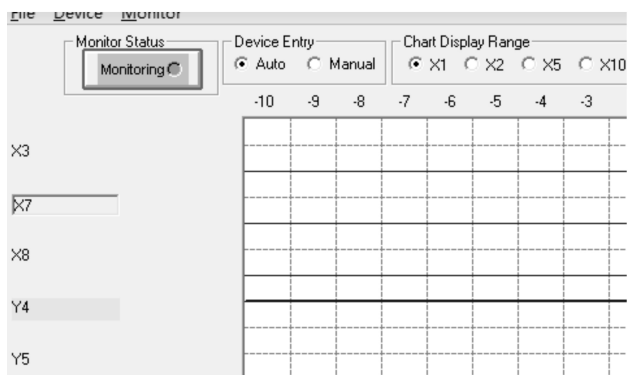
- A. 继电器检测 B. 红外检测
- C. 指令检查、梯形图检查、软元件检查等
- D. 以上都有

10-105. _____程序上载时要处于 STOP 状态 (B)

- A. 人机界面 B. PLC C. 继电器 D. 以上都是
- 10-106. PLC 程序下载时应注意_____。 (C)
- A. 在任何状态下都能下载程序 B. 可以不用数据线
C. PLC 不能断电 D. 以上都是
- 10-107. 用 PLC 控制可以节省大量继电器-接触器控制电路中的_____。 (D)
- A. 熔断器 B. 交流接触器
C. 开关 D. 中间继电器和时间继电器
- 10-108. _____是 PLC 编程软件可以进行监控的对象。 (D)
- A. 行程开关体积 B. 光电传感器位置
C. 温度传感器类型 D. 输入、输出量
- 10-109. 下图是 PLC 编程软件中的_____按钮。 (B)

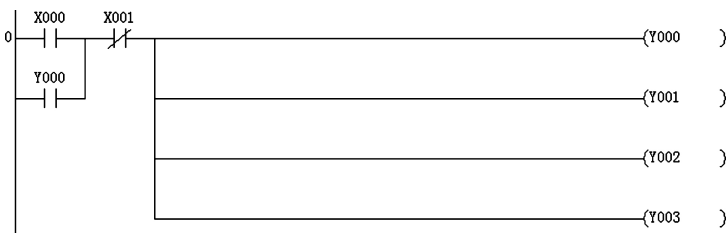


- A. 读取按钮 B. 程序检测按钮
C. 仿真按钮 D. 打印按钮
- 10-110. PLC 通过_____寄存器保持数据。 (C)
- A. 内部电源 B. 复位 C. 掉电保持 D. 以上都是
- 10-111. 在一个程序中同一地址的线圈只能出现_____。 (D)
- A. 三次 B. 二次 C. 四次 D. 一次
- 10-112. 下图是_____方式的模拟状态。 (D)

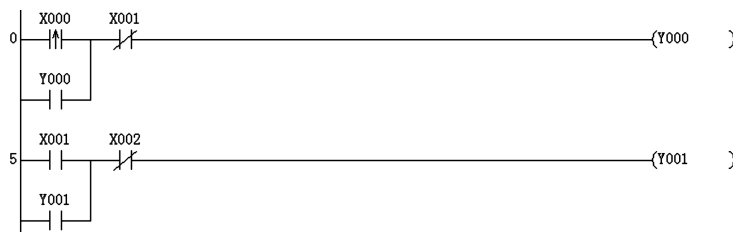


- A. 没有仿真 B. 主控电路
C. 变量模拟 D. 时序图仿真
- 10-113. 以下不属于 PLC 硬件故障的是_____。 (A)
- A. 动作联锁条件故障 B. 电源模块故障
C. I/O 模块故障 D. CPU 模块故障
- 10-114. PLC 输入模块本身的故障描述正确的是_____。 (D)
- ①没有输入信号,输入模块指示灯不亮是输入模块的常见故障 ②PLC 输入模块本身的故障可能性极小,故障主要来自外围的元部件 ③输入模块电源接反会烧毁输入端口的元器件 ④PLC 输入使用内部电源时,给信号时指示灯不亮,可能是内部电源烧坏

- A. ①②③ B. ②③④ C. ①③④ D. ①②④
- 10-115. PLC 输出模块故障描述正确的有_____。(D)
- A. PLC 输出模块常见的故障可能是供电电源故障
B. PLC 输出模块常见的故障可能是端子接线故障
C. PLC 输出模块常见的故障可能是模板安装故障
D. 以上都是
- 10-116. PLC 输出模块没有信号输出,可能是_____造成的。(D)
- ①PLC 没有在 RUN 状态 ②端子接线出现断路 ③输出模块与 CPU 模块通讯问题 ④电源供电出现问题
- A. ①②④ B. ②③④ C. ①③④ D. ①②③④
- 10-117. PLC 中“AC”灯不亮表示_____。(C)
- A. 故障 B. 短路
C. 无工作电源 D. 不会亮
- 10-118. 以下属于 PLC 外围输出故障的是_____。(D)
- A. 电磁阀故障 B. 继电器故障
C. 电机故障 D. 以上都是
- 10-119. PLC 更换输出模块时,要在_____情况下进行。(C)
- A. PLC 输出开路状态下 B. PLC 短路状态下
C. 断电状态下 D. 以上都是
- 10-120. 以下 PLC 梯形图实现的功能是_____。(C)

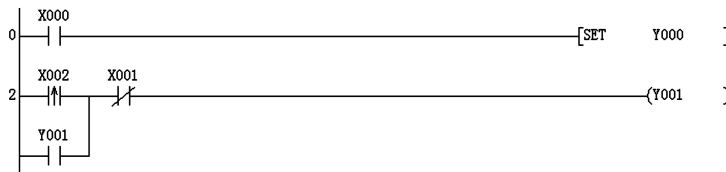


- A. 两地控制 B. 双线圈输出
C. 多线圈输出 D. 以上都不对
- 10-121. FX_{2N} 系列可编程序控制器的上升沿脉冲指令,可以_____。(B)
- A. 隔离输出 B. 防止输入信号抖动
C. 延时 D. 快速读入
- 10-122. 以下 FX_{2N} 系列可编程序控制器程序中,第一行和第二行程序功能相比_____。(D)



- A. 第二行程序是错误的
B. 工业现场不能采用第二行程序
C. 没区别
D. 第一行程序可以防止输入抖动

10-123. 以下 FX_{2N} 系列可编程序控制器程序, 0 步和 2 步实现的启动功能是_____。(B)

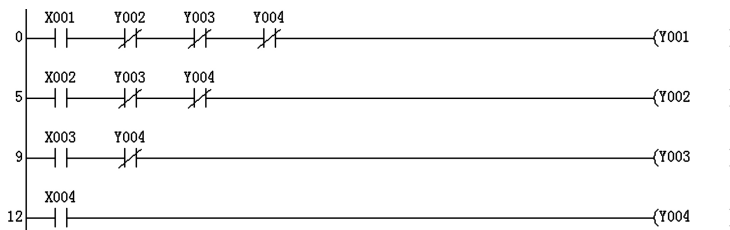


- A. 不一样的
B. 一样的
C. 0 步中 Y0 不能保持
D. 0 步不对, 2 步对

10-124. FX_{2N} 系列可编程序控制器在使用计数器指令时需要配合使用_____指令。(D)

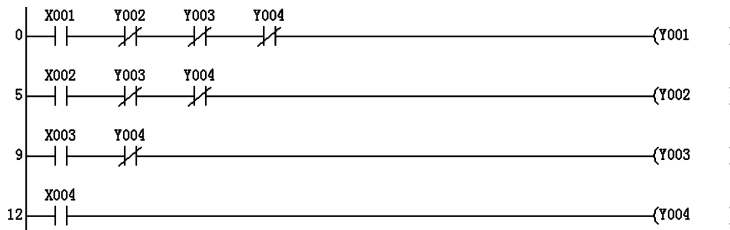
- A. SET
B. MCR
C. PLS
D. RST

10-125. 在以下 FX_{2N} PLC 程序中, 优先信号级别最高的是_____。(D)



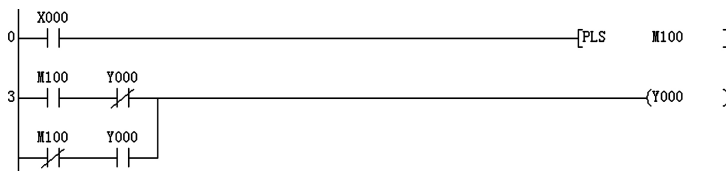
- A. X1
B. X2
C. X3
D. X4

10-126. 在以下 FX_{2N} PLC 程序中, 当 Y1 得电后, _____ 还可以得电。(D)



- A. Y2
B. Y3
C. Y4
D. 以上都可以

10-127. 以下程序是对输入信号 X0 进行_____分频。(C)



- A. 一
B. 三
C. 二
D. 四

10-128. 在 FX_{2N} PLC 中 PLS 是_____指令。(C)

- A. 计数器
B. 定时器

C. 上升沿脉冲

D. 下降沿脉冲

10-129. 在 FX_{2N} PLC 中, T200 的定时精度为_____。(B)

A. 1 ms

B. 10 ms

C. 100 ms

D. 1 s

10-130. 在使用 FX_{2N} 可编程序控制器控制交通灯时, 将相对方向的同色灯并联起来, 是为了_____。(B)

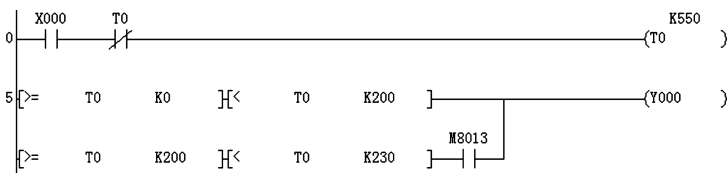
A. 减少输出电流

B. 节省 PLC 输出口

C. 提高输出电压

D. 提高工作可靠性

10-131. 在使用 FX_{2N} 可编程序控制器控制交通灯时, Y0 接通的时间为_____。(D)



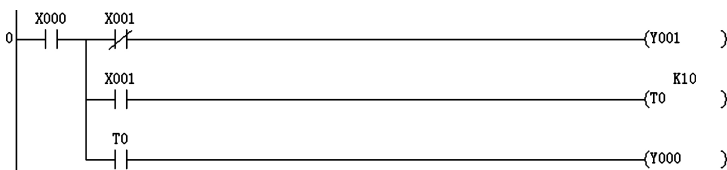
A. 通 25 s

B. 通 23 s

C. 通 3 s

D. 0~20 s 通, 20 s~23 s 以 1 Hz 闪烁

10-132. 在使用 FX_{2N} 可编程序控制器控制多速电动机运行时, Y0 和 Y1 是_____。(B)



A. Y1 运行 1S

B. Y0 运行时, Y1 停止

C. Y0 运行 1S

D. Y0、Y1 同时运行

10-133. 使用 FX_{2N} 可编程序控制器控制车床运行时, 以下程序中使用了 ZRST 指令_____。(B)



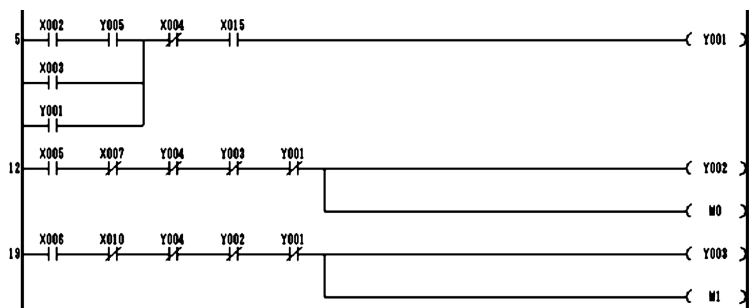
A. 复位 S20 和 S25 顺控继电器

B. 复位 S20 到 S25 顺控继电器

C. 置位 S20 和 S25 顺控继电器

D. 置位 S20 到 S25 顺控继电器

10-134. 在使用 FX_{2N} 可编程序控制器控制磨床运行时, X2 为启动开关, 启动时_____。(D)



- A. Y5 必须得电
B. X3 必须得电
C. 只需 X2 闭合
D. Y5 和 X15 必须同时得电
- 10 - 135. 以下不是 PLC 控制系统设计原则的是_____。(B)
- A. 最大限度地满足生产机械或生产流程对电气控制的要求
B. 导线越细成本越低
C. 在满足控制系统要求的前提下,力求使系统简单、经济、操作和维护方便
D. 以上都是
- 10 - 136. PLC 控制系统的主要设计内容不包括_____。(B)
- A. 选择用户输入设备、输出设备、以及由输出设备驱动的控制对象
B. PLC 的保养和维护
C. 分配 I/O 点,绘制电气连接图,考虑必要的安全保护措施
D. 必要时设计控制柜
- 10 - 137. PLC 控制系统设计的步骤描述错误的是_____。(D)
- A. 正确选择 PLC 对于保证控制系统的技术和经济性能指标起着重要的作用
B. 深入了解控制对象及控制要求是 PLC 控制系统设计的基础
C. 系统交付前,要根据调试的最终结果整理出完整的技术文件
D. PLC 进行程序调试时直接进行现场调试即可
- 10 - 138. PLC 编程软件安装方法不正确的是_____。(B)
- A. 安装前,请确定下载文件的大小及文件名称
B. 安装过程中,每一步都要杀毒
C. 在安装的时候,最好把其他应用程序关掉,包括杀毒软件
D. 先安装通用环境,解压后,进入相应文件夹,点击安装
- 10 - 139. PLC 编程软件的功能不包括_____。(A)
- A. 纠错
B. 读入
C. 监控
D. 仿真
- 10 - 140. PLC 编程语言用得最普遍的是_____。(B)
- A. 指令表
B. 梯形图
C. 顺序功能图
D. 结构化文本
- 10 - 141.  表示编程语言的_____。(B)
- A. 输入
B. 转换
C. 仿真
D. 监视
- 10 - 142. _____ 程序的检查内容有指令检查、梯形图检查、软元件检查等。(A)
- A. PLC
B. HMI
C. 计算机
D. 以上都有

- 10-143. PLC 程序上载时应注意_____。(C)
 A. 断电 B. PLC 复位
 C. PLC 处于 STOP 状态 D. 以上都不是
- 10-144. 在 FX 系列 PLC 控制中可以用_____替代中间继电器。(D)
 A. T B. C C. S D. M
- 10-145. PLC 编程软件可以对_____进行监控。(C)
 A. 传感器 B. 行程开关
 C. 输入、输出量及存储量 D. 控制开关
- 10-146. 下图可能实现的功能是_____。(C)



- A. 输入软元件强制执行 B. 继电器强制
 C. 输出软元件被强制执行 D. 以上都不是
- 10-147. 下图是 PLC 编程软件中的_____按钮。(D)



- A. 仿真按钮 B. 强制按钮 C. 读取按钮 D. 写入按钮
- 10-148. PLC 通过_____寄存器保持数据。(A)
 A. 掉电保持 B. 存储 C. 缓存 D. 以上都是
- 10-149. 在一个程序中不能使用_____检查的方法。(A)
 A. 直接下载到 PLC B. 梯形图
 C. 指令表 D. 软元件
- 10-150. 在 PLC 模拟仿真前要对程序进行_____。(B)
 A. 程序删除 B. 程序检查 C. 程序备份 D. 程序备注
- 10-151. 以下不是 PLC 硬件故障类型的是_____。(D)
 A. I/O 模块故障 B. 电源模块故障
 C. CPU 模块故障 D. 状态矛盾故障
- 10-152. PLC 输入模块本身的故障描述不正确的是_____。(C)
 A. 没有输入信号,输入模块指示灯不亮是输入模块的常见故障
 B. PLC 输入模块本身的故障可能性极小,故障主要来自外围的元部件
 C. 输入模块电源接反会烧毁输入端口的元器件
 D. PLC 输入使用内部电源,给信号时,指示灯不亮,可能是内部电源烧坏
- 10-153. PLC 输入模块的故障处理方法不正确的是_____。(B)
 A. 有输入信号但是输入模块指示灯不亮时应检查是否输入直流电源正负极接

反

- B. 指示器不亮,万用表检查有电压,直接说明输入模块烧毁了
C. 出现输入故障时,首先检查 LED 电源指示器是否响应现场元件(如按钮、行程开关等)
D. 若一个 LED 逻辑指示器变暗,而且根据编程器件监视器,处理器未识别输入,则输入模块可能存在故障

10-154. PLC 输出模块常见的故障是_____。(A)

①供电电源故障 ②端子接线故障 ③模板安装故障 ④现场操作故障

A. ①②③④ B. ②③④ C. ①③④ D. ①②④

10-155. PLC 输出模块出现故障可能是_____造成的。(D)

A. 供电电源 B. 端子接线 C. 模板安装 D. 以上都是

10-156. “AC”灯闪表示 PLC 的_____报警。(A)

A. 交流总电源 B. VDC24
C. VDC5 D. 后备电源

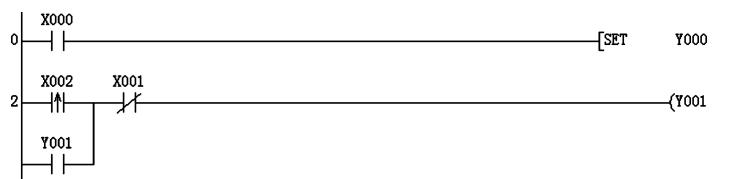
10-157. PLC 中“24VDC”灯熄灭表示无相应的_____电源输出。(B)

A. 交流电源 B. 直流电源 C. 后备电源 D. 以上都是

10-158. 以下不属于 PLC 外围输入故障的是_____。(D)

A. 接近开关故障 B. 按钮开关短路
C. 传感器故障 D. 继电器

10-159. 以下 FX_{2N} 系列可编程序控制器程序,0 步和 2 步实现的启动功能是_____。(A)

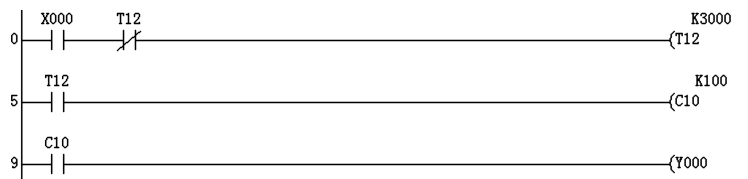


A. 都能使 Y0 或 Y1 得电 B. 0 步中 Y0 不能长期得电
C. 2 步中 Y1 不能得电 D. 0 步错误,2 步工作正常

10-160. FX_{2N} 系列可编程序控制器在使用计数器指令时需要配合使用_____指令。(B)

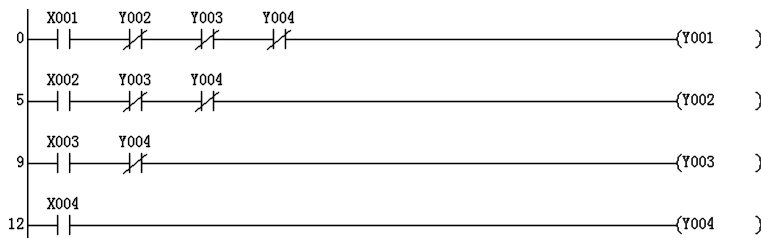
A. STL B. RST C. OUT D. PLS

10-161. 在以下 FX_{2N} PLC 程序中,X0 闭合后经过_____时间延时,Y0 得电。(D)



A. 300000S B. 3000S C. 100S D. 30000S

10-162. 在以下 FX_{2N} PLC 程序中, 优先信号级别最低的是_____。(A)



- A. X1 B. X2 C. X3 D. X4

10-163. 在 FX_{2N} PLC 中, _____是积算定时器。(D)

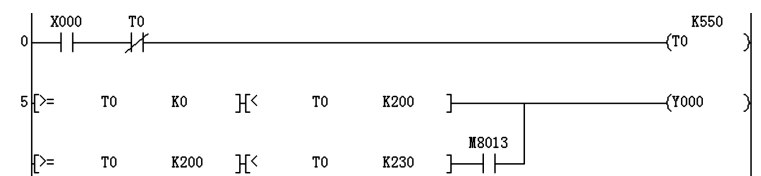
- A. T0 B. T100 C. T245 D. T255

10-164. 以下 FX_{2N}可编程序控制器程序实现的是_____功能。(D)



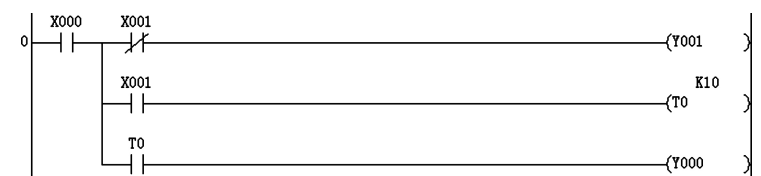
- A. Y0 延时 10S 接通, 延时 10S 断开 B. Y0 延时 10S 接通, 延时 15S 断开
C. Y0 延时 5S 接通, 延时 5S 断开 D. Y0 延时 10S 接通, 延时 5S 断开

10-165. 在使用 FX_{2N}可编程序控制器控制交通灯时, T0 循环定时时间为_____。(C)



- A. 550 s B. 23 s C. 55 s D. 20 s

10-166. 在使用 FX_{2N}可编程序控制器控制多速电动机运行时, Y0 和 Y1 是_____。(D)



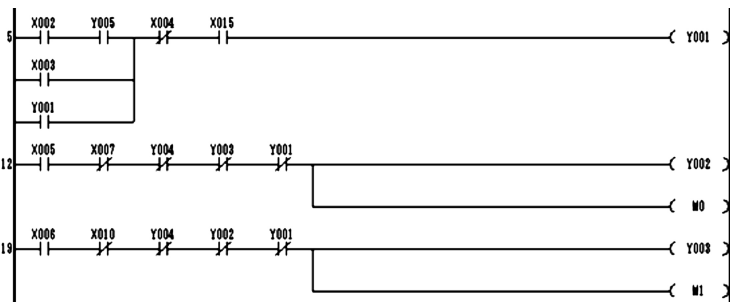
- A. Y0 运行 1S B. Y0、Y1 同时运行
C. Y1 运行 1S D. Y1 停止运行 1S 后, Y0 启动

10-167. 在使用 FX_{2N}可编程序控制器控制车床运行时, 以下程序中使用了 ZRST 指令_____。(D)



- A. 复位 S20 顺控继电器 B. 置位 S20 顺控继电器
C. 复位 S25 顺控继电器 D. 复位 S20 到 S25 顺控继电器

10 - 168. 在使用 FX_{2N} 可编程序控制器控制磨床运行时, X2 为启动开关, 启动时_____。
(C)



- A. Y2 必须得电 B. X4 必须得电
C. Y5 和 X15 都要得电 D. 只需 X5 闭合

10 - 169. PLC 程序上载时应注意_____。
(D)

- A. 人机界面关闭 B. 断电
C. PLC 复位 D. PLC 处于 STOP 状态

10 - 170. 在 FX 系列 PLC 控制中可以用_____替代时间继电器。
(A)

- A. T B. C C. S D. M

10 - 171. PLC 通过_____寄存器保持数据。
(B)

- A. 计数 B. 掉电保持 C. 中间 D. 以上都不是

10 - 172. 在一个 PLC 程序中不能使用_____检查纠正的方法。
(D)

- A. 梯形图 B. 指令表 C. 双线圈 D. 直接跳过

10 - 173. 以下不属于 PLC 硬件故障类型的是_____。
(C)

- A. 输入模块故障 B. 输出模块故障
C. 接触器互锁故障 D. CPU 模块故障

10 - 174. PLC 输入模块本身的故障描述不正确的是_____。
(C)

- A. 没有输入信号, 输入模块指示灯不亮是输入模块的常见故障
B. 输入模块电源极性接反一般不会烧毁输入端口的元器件
C. PLC 输入模块的故障主要是由控制程序编制错误造成的
D. PLC 输入使用内部电源, 若接通信号时指示灯不亮, 很可能是内部电源烧坏

- 10-175. PLC 输入模块的故障处理方法正确的是_____。(D)
- A. 有输入信号但是输入模块指示灯不亮时应检查是否输入直流电源正负极接反
- B. 若一个 LED 逻辑指示器变暗,而且根据编程器件监视器,处理器未识别输入,则输入模块可能存在故障
- C. 出现输入故障时,首先检查 LED 电源指示器是否响应现场元件(如按钮、行程开关等)
- D. 以上都是
- 10-176. PLC 输出模块故障分析处理描述不正确的是_____。(C)
- A. PLC 输出模块常见的故障包括供电电源故障、端子接线故障、模板安装故障、现场操作故障等
- B. PLC 输出模块没有按要求输出信号时,应先检查输出电路是否出现断路
- C. PLC 输出模块没有按要求输出信号时,要先检查接触器是否出现断路
- D. PLC 输出模块故障与控制程序没有直接关系
- 10-177. _____程序的检查内容有指令检查、梯形图检查、软元件检查等。(A)
- A. PLC B. 单片机 C. DSP D. 以上都没有
- 10-178. PLC 输出模块没有输出信号可能是_____造成的。(A)
- ①输出供电有问题 ②输出电路出现断路,接线有松动 ③输出模块安装时出现问题 ④输出模块的元器件损坏
- A. ①②③④ B. ②③④ C. ①③④ D. ①②④
- 10-179. “BATT”变色灯是_____指示灯。(B)
- A. 交流总电源 B. 后备电源
- C. VDC24 D. VDC5
- 10-180. 以下不属于 PLC 外围输入故障的是_____。(C)
- A. 接近开关故障 B. 按钮开关短路
- C. 电机故障 D. 传感器故障
- 10-181. PLC 输出模块没有信号输出,可能是_____造成的。(D)
- ①PLC 没有在 RUN 状态 ②端子接线出现断路 ③输出模块与 CPU 模块通讯问题 ④电源供电出现问题
- A. ①②④ B. ②③④ C. ①③④ D. ①②③④
- 10-182. 西门子 MM420 变频器 P0003、P0004 分别用于设置_____。(A)
- A. 访问参数等级、访问参数层级 B. 显示参数、访问参数层级
- C. 访问参数等级、显示参数 D. 选择参数分类、访问参数等级
- 10-183. 变频器停车过程中出现过电压故障,原因可能是:_____。(A)
- A. 斜坡时间设置过短 B. 转矩提升功能设置不当
- C. 散热不良 D. 电源电压不稳
- 10-184. 西门子 MM400 系列变频器把全部参数分成 10 大类,每类又分_____个层级。(A)
- A. 4 B. 3 C. 2 D. 5

- 10-185. 变频器轻载低频运行,启动时过电流报警。此故障的原因可能是_____。
(A)
- A. U/f 比设置过高
B. 电动机故障
C. 电动机参数设置不当
D. 电动机容量小
- 10-186. 西门子 MM420 变频器的主电路电源端子_____需经交流接触器和保护用断路器与三相电源连接。但不宜采用主电路的通、断来控制变频器的运行与停止。
(C)
- A. R、S、T
B. U、V、W
C. L1、L2、L3
D. A. B. C
- 10-187. 变频器常见的频率给定方式主要有:模拟信号给定、操作器键盘给定、控制输入端给定及通信方式给定等,来自 PLC 控制系统时不采用_____方式。
(A)
- A. 键盘给定
B. 控制输入端给定
C. 模拟信号给定
D. 通信方式给定
- 10-188. 脉冲分配器的功能有_____。
(C)
- A. 输出时钟 CK 和方向指令 DIR
B. 输出功率开关所需的驱动信号
C. 产生各相通断的时序逻辑信号
D. 电流反馈控制及保护电路。
- 10-189. 变频器启停方式有:面板控制、外部端子控制、通信端口控制。当与 PLC 配合组成远程网络时,主要采用_____方式。
(C)
- A. 面板控制
B. 外部端子控制
C. 通信端口控制
D. 脉冲控制
- 10-190. 西门子 MM420 变频器快速调试(P0010=1)时,主要进行_____修改。
(B)
- A. 显示参数
B. 电机参数
C. 频率参数
D. 全部参数
- 10-191. 电动机拖动大惯性负载,在减速或停车时发生过电压报警。此故障可能的原因是_____。
(C)
- A. U/f 比设置有问题
B. 减速时间过长
C. 减速时间过短
D. 电动机参数设置错误
- 10-192. 通过 RS585 等接口可将变频器作为从站连接到网络系统中,成为现场总线控制系统的设备。网络主站一般由_____等承担。
(A)
- A. CNC 或 PLC
B. 变频器或 PLC
C. PLC 或变频器
D. 外部计算机或变频器
- 10-193. 变频器连接同步电动机或连接几台电动机时,变频器必须在_____特性下工作。
(D)
- A. 免测速矢量控制
B. 转差率控制
C. 矢量控制
D. U/f 控制
- 10-194. 西门子 MM420 变频器可外接开关量,输入端⑤~⑦端作多段速给定端,可预置_____个不同的给定频率值。
(B)
- A. 2
B. 7
C. 8
D. 3
- 10-195. 变频器过载故障的原因可能是:_____。
(B)

- A. 加速时间设置太短、电网电压太高 B. 加速时间设置太短、电网电压太低
C. 加速时间设置太长、电网电压太高 D. 加速时间设置太长、电网电压太低
- 10-196. 电动机停车要精确定位,防止爬行时,变频器应采用_____的方式。(A)
A. 能耗制动加直流制动 B. 能耗制动
C. 直流制动 D. 回馈制动
- 10-197. 频率给定方式有面板给定、外部开关量给定、外部模拟量给定、通信方式给定等。变频器通信口的主要作用是_____。(A)
A. 启停命令信号、频率给定信号输入 B. 频率给定信号、电机参数修改
C. 频率给定信号、显示参数 D. 所有参数设定
- 10-198. 西门子 MM420 变频器 P3900=2 表示:_____。(C)
A. 结束快速调试,不进行电动机计算
B. 结束快速调试,进行电动机计算和复位为工厂值
C. 结束快速调试,进行电动机计算和 I/O 复位
D. 结束快速调试,进行电动机计算,但不进行 I/O 复位
- 10-199. 变频器网络控制的主要内容是_____。(D)
A. 启停控制、转向控制、显示控制 B. 启停控制、转向控制、电机参数控制
C. 频率控制、显示控制 D. 频率控制、启停控制、转向控制
- 10-200. 恒转矩负载变频调速的主要问题是调速范围能否满足要求。典型的恒转矩负载有_____。(C)
A. 起重机、车床 B. 带式输送机、车床
C. 带式输送机、起重机 D. 薄膜卷取机、车床
- 10-201. 无论采用的交一直一交变频器是电压型还是电流型,控制部分在结构上均由_____三部分组成。(A)
A. 电压控制、频率控制以及两者协调控制
B. 电压控制、电流控制以及两者协调控制
C. 电压控制、频率控制以及电流控制
D. 电流控制、频率控制以及两者协调控制
- 10-202. 将变频器与 PLC 等上位机配合使用时,应注意_____。(C)
A. 使用共同地线、最好接入噪声滤波器、电线各自分开
B. 不使用共同地线、最好接入噪声滤波器、电线汇总一起布置
C. 不使用共同地线、最好接入噪声滤波器、电线各自分开
D. 不使用共同地线、最好不接入噪声滤波器、电线汇总一起布置
- 10-203. 负载不变情况下,变频器出现过电流故障,原因可能是:_____。(C)
A. 负载过重 B. 电源电压不稳
C. 转矩提升功能设置不当 D. 斜坡时间设置过长
- 10-204. 变频器运行时过载报警,电机不过热。此故障可能的原因是_____。(B)
A. 变频器过载整定值不合理、电机过载
B. 电源三相不平衡、变频器过载整定值不合理
C. 电机过载、变频器过载整定值不合理
D. 电网电压过高、电源三相不平衡

- 10-205. 设置变频器的电动机参数时,要与电动机铭牌数据_____。(A)
A. 完全一致 B. 基本一致
C. 可以不一致 D. 根据控制要求变更
- 10-206. 西门子 MM420 变频器参数 P0004=3 表示要访问的参数类别是_____。(A)
A. 电动机数据 B. 电动机控制
C. 命令和数字 I/O D. 变频器
- 10-207. 变频器一上电就过电流故障报警并跳闸。此故障原因不可能是_____。(D)
A. 变频器主电路有短路故障 B. 电机有短路故障
C. 安装时有短路问题 D. 电机参数设置问题
- 10-208. 变频器连接同步电动机或连接几台电动机时,变频器必须在_____特性下工作。(A)
A. 恒磁通调速 B. 调压调速
C. 恒功率调速 D. 变阻调速
- 10-209. 变频器停车过程中出现过电压故障,原因可能是:_____。(A)
A. 斜坡时间设置过短 B. 转矩提升功能设置不当
C. 散热不良 D. 电源电压不稳
- 10-210. 变频调速时,电动机出现过热,_____的方法不能改进过热问题。(D)
A. 尽可能不要低频运行 B. 换用变频电动机
C. 改进散热条件 D. 提高电源电压
- 10-211. 西门子 MM400 系列变频器把全部参数分成 10 大类,每类又分_____个层级。(A)
A. 4 B. 3 C. 2 D. 5
- 10-212. MM420 变频器执行下列设置:P0010=1,P0970=1,其设置的功能是_____。(A)
A. 恢复出厂值 B. 参数清零
C. 恢复以前设置 D. 参数设置重新开始
- 10-213. 变频器轻载低频运行,启动时过电流报警。此故障的原因可能是_____。(A)
A. U/f 比设置过高 B. 电动机故障
C. 电动机参数设置不当 D. 电动机容量小
- 10-214. 变频电动机与通用感应电动机相比其特点是_____。(A)
A. 低频工作时电动机的损耗小 B. 低频工作时电动机的损耗大
C. 频率范围大 D. 效率高
- 10-215. 变频器过载故障的原因可能是:_____。(B)
A. 加速时间设置太短、电网电压太高 B. 加速时间设置太短、电网电压太低
C. 加速时间设置太长、电网电压太高 D. 加速时间设置太长、电网电压太低
- 10-216. 西门子 MM420 变频器快速调试(P0010=1)时,主要进行_____修改。(B)

- A. 显示参数 B. 电机参数 C. 频率参数 D. 全部参数
- 10-217. 在变频网络控制系统中,根据是否有数据交换控制权分为网络主站和网络从站,_____为网络从站,变频器的网络控制要利用通信接口工作。 (B)
- A. CNC B. 变频器 C. PLC D. 外部计算机
- 10-218. 控制电缆的布线应尽可能远离供电电源线,_____。 (C)
- A. 用平行电缆且单独的走线槽 B. 用屏蔽电缆且汇入走线槽
C. 用屏蔽电缆且单独的走线槽 D. 用双绞线且汇入走线槽
- 10-219. U/f 控制方式是变频器的基本控制方式。对于风机和泵类负载转矩补偿应选择额定电压和基本频率下进行_____。 (C)
- A. 线性补偿 B. 分段补偿
C. 平方率补偿 D. 以上均可
- 10-220. 为减小剩磁电压误差,其办法有_____。 (D)
- A. 提高励磁电源频率、在输出绕组电路补偿
B. 降低励磁电源频率、提高制造精度和加工精度
C. 提高制造精度和加工精度,在输入绕组电路补偿
D. 提高制造精度和加工精度,在输出绕组电路补偿

二、判断题

- 1-1. 职业道德是一种非强制性的约束机制。 (✓)
- 1-2. 职业道德不倡导人们的牟利最大化观念。 (×)
- 1-3. 在市场经济条件下,克服利益导向是职业道德社会功能的表现。 (×)
- 1-4. 企业文化的功能包括娱乐功能。 (×)
- 1-5. 企业文化对企业具有整合的功能。 (✓)
- 1-6. 职业道德对企业起到增强竞争力的作用。 (✓)
- 1-7. 职业道德是人的事业成功的重要条件。 (✓)
- 1-8. 从业人员在职业活动中,要求做到仪表端庄、语言规范、举止得体、待人热情。 (✓)
- 1-9. 职业纪律是企业的行为规范,职业纪律具有随意性的特点。 (×)
- 3-1. 集成运放电路线性应用必须加适当的负反馈。 (✓)
- 3-2. 集成运放电路非线性应用要求开环或加正反馈。 (✓)
- 3-3. 集成运放电路只能应用于运算功能的电路。 (×)
- 3-4. 集成运放电路非线性应用必须加适当的负反馈。 (×)
- 3-5. 集成运放电路的电源极性如果接反,会损坏运放器件。 (✓)
- 3-6. 集成运放电路的两输入端可外接反向并联的二极管,防止输入信号过大,损坏器件。 (✓)
- 3-7. 集成运放电路的输入信号过大,会损坏运放器件。 (✓)
- 3-8. 集成运放电路的电源端可外接二极管防止电源极性接反。 (✓)
- 3-9. 二极管由一个 PN 结、两个引脚、封装组成。 (✓)
- 3-10. 常用电子单元电路有信号输入单元、信号中间单元、信号输出单元。 (✓)
- 3-11. 常用电子单元电路有信号输入单元、信号中间单元、信号输出单元。 (✓)
- 3-12. 输入信号单元电路的要求是取信号能力强、功率要大。 (×)

- 4-1. 时序逻辑电路的输出不仅与输入有关,还与原来状态有关。(✓)
- 4-2. 555 定时器构成的施密特触发器具有两种稳定状态。(✓)
- 4-3. 74LS138 是 3 线—8 线集成译码器。(✓)
- 4-4. 集成二—十进制计数器可以组成任意进制计数器。(✓)
- 4-5. 集成二—十进制计数器通过反馈置数及反馈清零法计数。(✓)
- 4-6. 组合逻辑电路的使能端状态不对时,组合器件不能工作。(✓)
- 4-7. CMOS 门电路输入端不能悬空,否则容易击穿损坏。(✓)
- 4-8. RS 触发器可分为基本 RS 触发器和可控 RS 触发器。(✓)
- 4-9. JK 触发器两个输入端没有不定状态的情况。(✓)
- 4-10. 为了避免数码寄存器的结果出现错误,要在寄存数码前先清零。(✓)
- 4-11. 组合逻辑电路由门电路组成。(✓)
- 4-12. 组合逻辑电路的常用器件有加法器、计数器、编码器等。(✗)
- 4-13. 时序逻辑电路常用于计数器及存储器电路。(✓)
- 4-14. 集成移位寄存器可实现顺序脉冲产生器功能。(✓)
- 4-15. 74LS138 及相应门电路可实现加法器的功能。(✓)
- 4-16. 集成二—十进制计数器可通过显示译码器将计数结果显示出来。(✓)
- 4-17. 组合逻辑电路不能工作时,首先应检查其使能端的状态对不对。(✓)
- 4-18. JK 触发器是在 CP 脉冲下降沿进行状态翻转的触发器。(✓)
- 4-19. 时序逻辑电路的计数器计数模与规定值不符时,要检查清零端是同步还是异步清零。(✓)
- 4-20. 组合逻辑门电路的输出只与输入有关。(✓)
- 4-21. 组合逻辑电路的典型应用有译码器及编码器。(✓)
- 4-22. 时序逻辑电路通常由触发器等器件构成。(✓)
- 4-23. 计数器是对输入信号进行计算的电路。(✗)
- 4-24. 集成移位寄存器可实现左移、右移功能。(✓)
- 4-25. 集成移位寄存器可实现环形计数器的功能。(✓)
- 4-26. 集成译码器可实现数码显示的功能。(✓)
- 4-27. 集成二—十进制计数器是二进制编码十进制进位的电路。(✓)
- 4-28. 时序逻辑电路的计数器计数模比规定值少一,是清零端的输出取数有问题(✓)
- 4-29. 集成移位寄存器具有清零、保持功能。(✓)
- 4-30. 555 定时器构成的多谐振荡电路只有一种稳定状态。(✗)
- 4-31. RS 触发器具有两种稳定状态,并具有不定状态情况。(✓)
- 4-32. JK 触发器是在 CP 脉冲下降沿进行状态翻转的触发器。(✓)
- 4-33. 74LS139 是 2 线—4 线集成译码器。(✓)
- 4-34. 74LS138 及相应门电路可实现加法器的功能。(✓)
- 4-36. 三态门的使能端状态不对时,信号传输将断开。(✓)
- 5-1. 晶闸管交流调压电路适用于调速要求不高、经常在低速下运行的负载。(✗)
- 5-2. 电动机不能拖动负载启动时,应换大容量的软启动器。(✓)
- 5-3. 直流可逆调速系统经常发生烧毁晶闸管现象,可能与系统出现环流有关。(✓)
- 5-4. 锯齿波触发电路由锯齿波产生与相位控制、脉冲形成与放大、强触发与输出、双脉

- 冲产生等四个环节组成。 (✓)
- 5-5. 锯齿波触发电路由锯齿波产生、脉冲形成、强触发输出等三个环节组成。 (×)
- 5-6. 锯齿波触发电路中的锯齿波是由恒流源对电容器充电以及快速放电产生的。 (✓)
- 5-7. 锯齿波触发电路中的锯齿波是由稳定直流电压源对电容器充电以及快速放电产生的。 (×)
- 5-8. 三相半波可控整流电路分共阴极接法和共阳极接法两类。 (✓)
- 5-9. 三相半波可控整流电路大电感负载无续流管的控制角 α 移相范围是 $0\sim 90^\circ$ 。 (✓)
- 5-10. 三相半控桥式整流电路由三只晶闸管和三只功率二极管组成。 (✓)
- 5-11. 晶闸管的触发电路必须能够产生一定功率和宽度的触发脉冲信号。 (✓)
- 5-12. 三相半波可控整流电路分半控和全控两类。 (×)
- 5-13. 三相半波可控整流电路电阻负载的控制角 α 移相范围是 $0\sim 150^\circ$ 。 (✓)
- 5-14. 三相半波可控整流电路大电感负载有续流管的控制角 α 移相范围是 $0\sim 90^\circ$ 。 (×)
- 5-15. 三相半控桥式整流电路由六只晶闸管组成。 (×)
- 5-16. 三相半控桥式整流电路电阻性负载的控制角 α 移相范围是 $0\sim 180^\circ$ 。 (✓)
- 5-17. 三相半控桥式整流电路感性负载的控制角 α 移相范围是 $0\sim 180^\circ$ 。 (✓)
- 5-18. 三相全控桥式整流电路组由三只共阴极晶闸管与三只共阳极晶闸管组成。 (✓)
- 6-1. X62W 铣床电气线路的控制电路由控制变压器 TC、按钮 SB1~SB6、位置开关 SQ1~SQ7、速度继电器 KS、转换开关 SA1~SA3、热继电器 FR1~FR3 等组成。 (✓)
- 6-2. X62W 铣床的主轴电动机 M1 采用了全压启动方法。 (✓)
- 6-3. X62W 铣床的主轴电动机 M1 采用了反接制动的停车方法。 (✓)
- 6-4. X62W 铣床主轴电动机 M1 的冲动控制是由位置开关 SQ7 接通反转接触器 KM2 一下。 (✓)
- 6-5. X62W 铣床进给电动机 M2 的左右(纵向)操作手柄有左、中、右三个位置。 (✓)
- 6-6. X62W 铣床的回转控制只能用于圆工作台的场合。 (✓)
- 6-7. X62W 铣床的照明灯由控制照明变压器 TC 提供 36 V 的安全电压。 (✓)
- 6-8. X62W 铣床主轴电动机不能启动的原因之一是热继电器动作后没有复位。 (✓)
- 6-9. X62W 铣床的主电路由电源总开关 QS、熔断器 FU2、接触器 KM1~KM6、热继电器 FR1~FR3、电动机 M1~M3、按钮 SB1~SB6 等组成。 (×)
- 6-10. X62W 铣床的主电路由电源总开关 QS、熔断器 FU1、接触器 KM1~KM6、热继电器 FR1~FR3、电动机 M1~M3、快速移动电磁铁 YA 等组成。 (✓)
- 6-11. X62W 铣床电气线路的控制电路由控制变压器 TC、熔断器 FU1、按钮 SB1~SB6、位置开关 SQ1~SQ7、速度继电器 KS、电动机 M1~M3 等组成。 (×)
- 6-12. X62W 铣床的主轴电动机 M1 采用了减压启动方法。 (×)
- 6-13. X62W 铣床的进给电动机 M2 采用了反接制动的停车方法。 (×)
- 6-14. X62W 铣床进给电动机 M2 的冲动控制是由位置开关 SQ7 接通反转接触器 KM2

- 一下。 (×)
- 6-15. X62W 铣床进给电动机 M2 的前后(横向)和升降十字操作手柄有上、下、中三个位置。 (×)
- 6-16. X62W 铣床的回转控制可以用于普通工作台的场合。 (×)
- 6-17. X62W 铣床的照明灯由控制照明变压器 TC 提供 10 V 的安全电压。 (×)
- 6-18. X62W 铣床主轴电动机不能启动的原因之一是控制变压器无输出。 (×)
- 6-19. 测绘 X62W 铣床电器位置图时要画出电动机、按钮、行程开关等在机床中的具体位置。 (✓)
- 6-20. 分析 X62W 铣床电气控制主电路工作原理的重点是主轴电动机 M1 的正反转、制动及冲动,进给电动机 M2 的正反转,冷却泵电动机 M3 的启停。 (✓)
- 6-21. 分析 X62W 铣床电气线路控制电路工作原理的重点是进给电动机 M2 的正反转、冷却泵电动机 M3 的启停控制过程。 (×)
- 6-22. 测绘 X62W 铣床电气控制主电路图时要正确画出电源开关 QS、熔断器 FU1、接触器 KM1~KM6、热继电器 FR1~FR3、电动机 M1~M3 等。 (✓)
- 6-23. 测绘 X62W 铣床电器位置图时要画出电动机、按钮、接触器等在机床中的具体位置。 (×)
- 6-24. 测绘 X62W 铣床电气控制主电路图时要画出电源开关 QS、熔断器 FU1、接触器 KM1~KM6、热继电器 FR1~FR3、按钮 SB1~SB6 等。 (×)
- 6-25. T68 镗床电气控制主电路由电源开关 QS、熔断器 FU1 和 FU2、接触器 KM1~KM7、热继电器 FR、电动机 M1 和 M2 等组成。 (✓)
- 6-26. T68 镗床电气控制主电路由电源开关 QS、熔断器 FU1 和 FU2、接触器 KM1~KM7、行程开关 SQ1~SQ8、中间继电器 KA1 和 KA2、速度继电器 KS、时间继电器 KT 等组成。 (×)
- 6-27. T68 镗床电气线路控制电路由控制变压器 TC、按钮 SB1~SB5、行程开关 SQ1~SQ8、中间继电器 KA1 和 KA2、速度继电器 KS、时间继电器 KT 等组成。 (✓)
- 6-28. T68 镗床电气线路控制电路由控制变压器 TC、按钮 SB1~SB5、行程开关 SQ1~SQ8、中间继电器 KA1 和 KA2、制动电阻 R、电动机 M1 和 M2 等组成。 (×)
- 6-29. T68 镗床的主轴电动机采用全压启动方法。 (✓)
- 6-30. T68 镗床的主轴电动机采用减压启动方法。 (×)
- 6-31. T68 镗床的主轴电动机采用了 Δ -YY 变极调速方法。 (✓)
- 6-32. T68 镗床的主轴电动机采用了变频调速方法。 (×)
- 6-33. T68 镗床的主轴电动机采用了电源两相反接制动方法。 (✓)
- 6-34. T68 镗床的主轴电动机采用减压启动方法。 (×)
- 6-35. T68 镗床的主轴电动机采用了能耗制动方法。 (×)
- 6-36. T68 镗床的照明灯由控制照明变压器 TC 提供 24 V 的安全电压。 (✓)
- 6-37. 测绘 T68 镗床电器位置图时要画出 2 台电动机在机床中的具体位置。 (✓)
- 6-38. 分析 T68 镗床电气控制主电路原理图的重点是主轴电动机 M1 的正反转和高低速转换。 (✓)
- 6-39. 测绘 T68 镗床电气控制主电路图时要正确画出电源开关 QS、熔断器 FU1 和

- FU2、接触器 KM1~KM7、热继电器 FR、电动机 M1 和 M2 等。 (✓)
- 6-40. 测绘 T68 镗床电气控制主电路图时要画出电源开关 QS、熔断器 FU1 和 FU2、接触器 KM1~KM7、按钮 SB1~SB5 等。 (✕)
- 6-41. 测绘 T68 镗床电气线路的控制电路图时要正确画出控制变压器 TC、按钮 SB1~SB5、行程开关 SQ1~SQ8、中间继电器 KA1 和 KA2、速度继电器 KS、时间继电器 KT 等。 (✓)
- 6-42. 测绘 T68 镗床电气线路的控制电路图时要正确画出控制变压器 TC、按钮 SB1~SB5、行程开关 SQ1~SQ8、电动机 M1 和 M2 等。 (✕)
- 6-43. 测绘 T68 镗床电气线路的控制电路图时要正确画出控制变压器 TC、按钮 SB1~SB5、行程开关 SQ1~SQ8、电动机 M1 和 M2 等。 (✕)
- 6-44. 分析 T68 镗床电气线路的控制电路原理图时,重点是快速移动电动机 M2 的控制。 (✕)
- 6-45. 20/5t 桥式起重机的主电路中包含了电源开关 QS、交流接触器 KM1~KM4、凸轮控制器 SA1~SA3、电动机 M1~M5、电磁制动器 YB1~YB6、电阻器 1R~5R、过电流继电器等。 (✓)
- 6-46. 20/5t 桥式起重机的主电路中包含了电源开关 QS、交流接触器 KM1~KM4、凸轮控制器 SA4、电动机 M1~M5、限位开关 SQ1~SQ4 等。 (✕)
- 6-47. 20/5t 桥式起重机的主电路中包含了电源开关 QS、交流接触器 KM1~KM4、凸轮控制器 SA1~SA3、电动机 M1~M5、电磁制动器 YB1~YB6、电阻器 1R~5R、过电流继电器等。 (✓)
- 6-48. 20/5t 桥式起重机电气线路的控制电路中包含了主令控制器 SA4、紧急开关 QS4、启动按钮 SB、过电流继电器 KC1~KC5、限位开关 SQ1~SQ4、欠电压继电器 KV 等。 (✓)
- 6-49. 20/5t 桥式起重机电气线路的控制电路中包含了熔断器 FU1 和 FU2、主令控制器 SA4、紧急开关 QS4、启动按钮 SB、接触器 KM1~KM9、电动机 M1~M5 等。 (✕)
- 6-50. 20/5t 桥式起重机的小车电动机可以由凸轮控制器实现启动、调速和正反转控制。 (✓)
- 6-51. 20/5t 桥式起重机的小车电动机都是由接触器实现正反转控制的。 (✕)
- 6-52. 20/5t 桥式起重机的主钩电动机由接触器实现正反转控制。 (✓)
- 6-53. 20/5t 桥式起重机的主钩电动机都是由凸轮控制器实现正反转控制。 (✕)
- 6-54. 20/5t 桥式起重机的保护电路由紧急开关 QS4、过电流继电器 KC1~KC5、欠电压继电器 KV、熔断器 FU1~FU2、限位开关 SQ1~SQ4 等组成。 (✓)
- 6-55. 20/5t 桥式起重机的保护电路由紧急开关 QS4、过电流继电器 KC1~KC5、欠电压继电器 KV、电阻器 1R~5R、热继电器等组成。 (✕)
- 6-56. 20/5t 桥式起重机合上电源总开关 QS1 并按下启动按钮 SB 后,主接触器 KM 不吸合的原因之一是凸轮控制器的手柄不在零位。 (✓)
- 6-57. 20/5t 桥式起重机合上电源总开关 QS1 并按下启动按钮 SB 后,主接触器 KM 不吸合的唯一原因是各凸轮控制器的手柄不在零位。 (✕)
- 6-58. 电气控制线路图测绘的一般步骤是设备停电,先画电器布置图,再画电器接线图,

- 最后画出电气原理图。 (✓)
- 6-59. 电气线路测绘前先要了解测绘的对象,了解控制过程、布线规律,准备工具仪表等。 (✓)
- 6-60. 电气线路测绘前要检验被测设备是否有电,不能带电作业。 (✓)
- 6-61. 电气线路测绘前先要操作一遍测绘对象的所有动作,找出故障点,准备工具仪表等。 (×)
- 6-62. 电气线路测绘前要检验被测设备是否有电,无论什么情况都不能带电作业。 (×)
- 7-1. 自动调速系统中比例调节器既有放大(调节)作用,有时也有隔离与反相作用。 (✓)
- 7-2. 积分调节器是将被调量与给定值比较,按偏差的积分值输出连续信号以控制执行器的模拟调节器。 (✓)
- 7-3. 微分调节器的输出电压与输入电压的变化率成正比,能有效抑制高频噪声与突然出现的干扰。 (×)
- 7-4. 比例积分调节器兼顾了比例和积分二环节的优点,所以用其作速度闭环控制时无转速超调问题。 (×)
- 7-5. 转速负反馈调速系统中,速度调节器的调节作用能使电机转速基本不受负载变化、电源电压变化等所有外部和内部扰动的影响。 (×)
- 7-6. 电压负反馈调速系统中,PI 调节器的调节作用能使电机转速不受负载变化的影响。 (×)
- 7-7. 电压电流双闭环系统接线时应尽可能将电动机的电枢端子与调速器输出连线短一些。 (✓)
- 7-8. 转速电流双闭环系统中 ASR 输出限幅值选取的主要依据是允许的最大电枢启动电流。 (✓)
- 7-9. 调速系统的动态技术指标是指系统在给定信号和扰动信号作用下系统的动态过程品质。系统对扰动信号的响应能力也称作跟随指标。 (×)
- 7-10. 转速电流双闭环直流调速系统,一开机 ACR 立刻限幅,电动机速度达到最大值,或电动机忽转忽停出现振荡。其原因可能是有电路接触不良问题。 (✓)
- 7-11. 直流调速装置安装应符合国家相关技术规范(GB/T3886.1—2001)。 (✓)
- 8-1. 直流测速发电机的输出电压与转速成正比,转向改变将引起输出电压极性的改变。 (✓)
- 8-2. 交流测速发电机不能判别旋转方向。 (×)
- 8-3. 步进电动机是一种由电脉冲控制的特殊异步电动机,其作用是将电脉冲信号变换为相应的角位移或线位移。 (×)
- 8-4. 三相单三拍运行与三相双三拍运行相比。前者较后者运行平稳可靠。 (×)
- 8-5. 在直流电动机启动时不加励磁,电动机无法转动,不会飞车,电动机是安全的。 (×)
- 8-6. 永磁式测速发电机的输出电动势具有写率高、特性成线性、无信号区小或剩余电压小、正传和反转时输出电压不对称度小、对温度敏感低等特点。 (✓)
- 8-7. 在直流电机启动时,要先接通电枢电源,后加励磁电压。停车时,要先关闭电枢电

压,再关励磁电源。 (×)

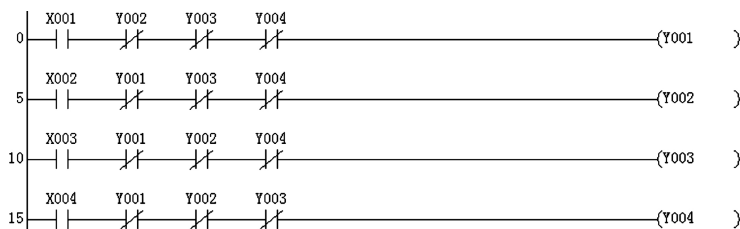
8-8. 步进电动机的驱动电源有运动控制器(卡)、脉冲分配器和功率驱动级组成。 (✓)

8-9. 步进电动机空载连续运转后,调节并降低脉冲频率,直至步进电动机声音异常或出现转子会偏摆,即为步进电动机的震荡状态。 (×)

8-10. 步进电动机绕组两端并联的续流二极管开路,会使功率开关击穿。 (✓)

10-1. FX_{2N}系列可编程序控制器常用 SET 指令对系统初始化。 (×)

10-2. 以下 FX_{2N} PLC 程序可以实现动作位置优先功能。 (✓)



10-3. 可编程序控制器可以对输入信号任意分频。 (✓)

10-4. 可编程序控制器只能对输入信号二分频。 (×)

10-5. 在 FX_{2N} PLC 中 PLS 是上升沿脉冲指令。 (✓)

10-6. 在 FX_{2N} PLC 中 PLF 是下降沿脉冲指令。 (✓)

10-7. 在使用 FX_{2N}可编程序控制器控制交通灯时,只能使用经验法编写程序。 (×)

10-8. 在使用 FX_{2N}可编程序控制器控制交通灯时,使用比较指令会精简程序。 (✓)

10-9. PLC 程序上载时要处于 RUN 状态。 (×)

10-10. PLC 可以远程遥控。 (✓)

10-11. PLC 没有掉电数据保持功能。 (×)

10-12. PLC 程序没有自动检查的功能。 (×)

10-13. PLC 编程软件不能模拟现场调试。 (×)

10-14. PLC 输入模块本身的故障可能性极小,故障主要来自外围的元器件。 (✓)

10-15. PLC 输出模块没有按要求输出信号时,应先检查输出电路是否出现断路。 (✓)

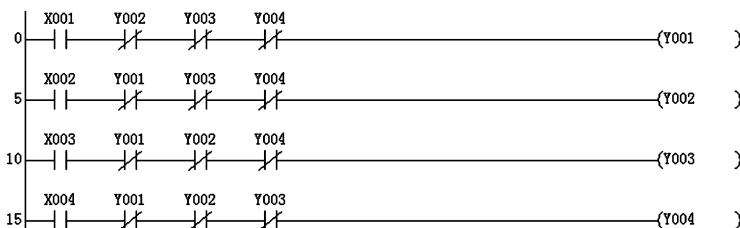
10-16. PLC 电源模块指示灯报错可能是接线问题或负载问题。 (✓)

10-17. PLC 与计算机通信可以用 RS-422/485 通讯线连接。 (✓)

10-18. PLC 外围线路出现故障有可能导致程序不能运行。 (✓)

10-19. 顺序控制系统由顺序控制装置、检测元件、执行机构和被控工业对象所组成,是个闭环控制系统。 (×)

10-20. 以下 FX_{2N} PLC 程序可以实现置位优先功能。 (×)



10-21. 以下 PLC 梯形图是多线圈输出。

(√)



10-22. 简单程序的编写常使用经验设计法。

(√)

10-23. LDP 指令的功能是 X000 上升沿接通两个扫描脉冲。

(×)



10-24. FX2N 系列可编程序控制器辅助继电器用 T 表示。

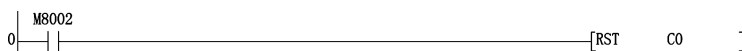
(×)

10-25. FX2N PLC 中 SET 指令的使用同普通输出继电器一样。

(×)

10-26. FX2N 系列可编程序控制器常用 M8002 进行系统初始化。

(√)

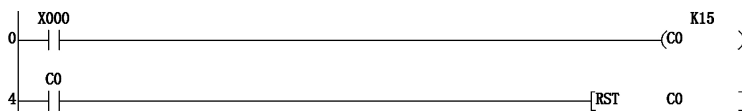


10-27. FX2N 系列可编程序控制器的计数器具有掉电保护功能。

(√)

10-28. 以下 FX2N PLC 程序到 15 次后停止计数。

(×)

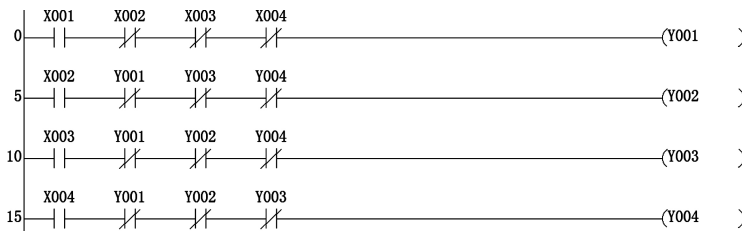


10-29. 以下 FX2N PLC 程序可实现脉冲输出。

(×)

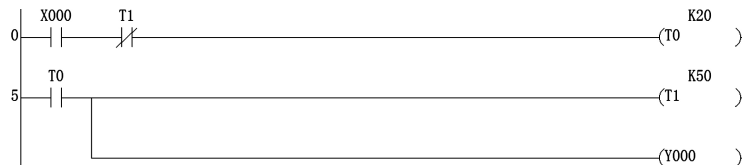
10-30. FX2N PLC 共有 100 个定时器。

(×)



10-31. 以下 FX2N 可编程序控制器程序实现的是闪烁电路功能。

(√)



10-32. 通用全数字直流调速器的控制系统可以根据用户自己的需求,通过软件任意组态一种控制系统,满足不同用户的需求。组态后的控制系统参数,通过调速器能

- 自动优化,节省了现场调试时间,提高了控制系统的可靠性。 (✓)
- 10-33. 在使用 FX2N 可编程序控制器控制交通灯时,按每个灯的时间编程,不要管系统的时序。 (×)
- 10-34. 在使用 FX2N 可编程序控制器控制电动机星三角启动时,至少需要使用四个交流接触器。 (×)
- 10-35. 多速电机不适用于 PLC 进行控制。 (×)
- 10-36. 在使用 FX2N 可编程序控制器控制常规车床时,控制信号都是开关量信号。 (✓)
- 10-37. PLC 梯形图编程时,多个输出继电器的线圈不能并联放在右端。 (×)
- 10-38. 满足控制系统的安全和可靠是 PLC 控制系统设计时需要注意的原则。 (✓)
- 10-39. 控制台(柜)也是 PLC 控制系统设计的重要内容。 (✓)
- 10-40. PLC 进行程序调试时直接进行现场调试即可。 (×)
- 10-41. PLC 编程软件安装时直接安装即可,无需关闭其他窗口。 (×)
- 10-42. PLC 通用编程软件没有模拟仿真的功能。 (×)
- 10-43. PLC 的编程语言不可以互相转换。 (×)
- 10-44. PLC 编程语言不可以随时相互转换。 (×)
- 10-45. PLC 电源模块有时也会出现排除故障。 (✓)
- 10-46. 直流调速装置安装应符合国家相关技术规范(GB/T3886.1—2001) (✓)
- 10-47. 变频器输出端与电动机之间最好接电容器以改善功率因素或吸收浪涌电流。 (×)
- 10-48. 新购进的变频器以默认参数设置,一般不用修改就可以直接用。 (×)
- 10-49. 变频器输出端与电动机之间最好接电容器以改善功率因素或吸收浪涌电流。 (×)
- 10-50. 变频器启动困难时应加大其容量。 (✓)
- 10-51. 西门子 MM420 要访问和修改某参数时,首先要确定该参数所属的类别和层级。 (✓)
- 10-52. 变频器的网络控制可分数据通信、远程调试、网络控制三方面。 (✓)