

《自动化生产线的安装与调试》自测试题 2

- 1、触电的主要形式中不包括()。
A、单相触电 B、两相触电 C、跨步电压触电 D、漏电触电
- 2、使用指针式万用表测量()之前应将两个表笔短接,同时调节调零旋钮,使指针对准万用表盘右边的零点位置。
A、电压 B、电流 C、电阻 D、绝缘
- 3、热继电器的电气文字符号是()。
A、FU B、KM C、KA D、FR
- 4、对于交流电弧,可利用()的原理灭弧。
A、增加阻抗降压 B、冷却 C、近阴极效应 D、缩短电弧
- 5、在三相交流电路中,如果三相负载不对称,多采用()制供电。
A、单相两线 B、三相三线 C、三相四线 D、三相六线
- 6、电气控制中的互锁控制是用被控电器元件各自的常闭触点相互()对方的控制线圈上电。
A、封锁 B、联动 C、顺序启动 D、延缓
- 7、关于计数器、下列说法正确的是()。
A、它的驱动线圈一直是通电的
B、计数器达到设定值时,它的触头复位
C、计数器达到设定值时,它的线圈得电
D、计数器达到设定值时,计数器的触头动作
- 8、各种按钮开关属于 PLC 程序控制系统中的()。
A、输入元件 B、输出元件 C、检测机构 D、显示元件
- 9、PLC 安装要牢固,避免高温、多湿场所,避免周围有强磁场,避免()的场所等。
A、周围有噪音干扰 B、与低压设备安装在同一控制柜中
C、周围有强电场 D、有机械振动
- 10、为保证散热,PLC 安装时应将各单元按通风口向上安装,PLC 的上下必须至少留 20mm 的空间,为防止干扰,PLC 安装位置至少离动力线()。
A、50mm B、100mm C、150mm D、200mm
- 11、下列不属于气动传动技术的特点是()。

A、来源方便、系统简单

B、可以实现精确的传动，定位准确

C、压力损失小、适于集中供气和远距离输送

D、可实现无级变速

12、触摸屏实现数值输入时,要对应 PLC 内部的 ()。

A、输入继电器

B、输出点继电器

C、数据存贮器

D、定时器

13、漫反射光电开关的工作原理是利用光照射到 () 上后反射回来的光线而工作的。

A、被测工件

B、感光元件

C、光敏电阻

D、光敏二极管

14、热电阻 PT100 的标识 100 指的是 ()。

A、初始电阻值是 100Ω

B、最高测量温度是 100°C

C、额定电压是 100V

D、额定电流是 100A

15、() 的数值越大,热电偶的输出热电势就越大。

A、热端直径

B、热端和冷端的温度

C、热端和冷端的温差

D、热电极的电导率

16、传感器能感知的输入变化量越小,表示传感器的 ()。

A、线性度越好

B、迟滞越小

C、重复性越好

D、分辨力越高

17、变频调速系统在基速以下一般采用 () 的控制方式。

A、恒磁通调速

B、恒功率调速

C、变阻调速

D、调压调速

18、调速系统的调速范围和静差率这两个指标是 ()。

A、互不相关

B、相互制约

C、相互补充

D、相互平等

19、交-直-交变频器主电路中,滤波电抗器的功能是 ()。

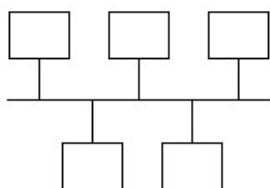
A、将充电电流限制在允许范围内

B、当负载变化时使直流电压保持平稳

C、滤平全波整流后的稳压纹波

D、当负载变化时是直流电流保持平稳

20、某网络拓扑结构如图所示,其属于哪种拓扑结构形式 () ?



A、星形网络

B、环形网络

C、总线形网络

D、PLC 网络

21、关于 PID 算法,正确描述是 ()。

A、是闭环控制系统必须采用的控制算法

B、PID 算法有多种变化形式，如 P、PI、PD 等

C、对于残差较大的系统，应该增加微分时间

D、数字 PID 算法的输出与采样周期无关

22、在无静差闭环调速系统中，转速调节器一般采用（ ）调节器。

A、比例 B、积分 C、比例积分 D、比例微分

23、伺服控制系统没有连接电机编码器，上电会显示（ ）代码。

A、电机故障 B、正常 C、编码器故障 D、外部 I/O

24、在一定的步进电机细分下，旋转角度和哪个参数有关（ ）。

A、频率 B、脉冲数 C、脉冲电压 D、脉冲占空比

25、由于步进电机的运行拍数不同，所以一台步进电机可以有（ ）个步距角。

A、一 B、二 C、三 D、四