中国机器人教育联盟

ROBOC国际机器人创客等级测评考试（三级卷）

姓名：\_\_\_\_\_\_\_ 年龄：\_\_\_\_\_ 考号：\_\_\_\_\_\_\_ 得分：\_\_\_\_\_\_\_

**一、选择题：（共20题，每题5分） 得分：**

1.EV3里有几种电机？（ ）

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

2.大齿轮带动小齿轮力量怎样变化？ （ ）

A.变小 B.变大 C.没变化

3.A齿轮齿数30，B齿轮齿数10，速度比为？（ ）

A.3:1 B.1:3 C.1:1 D.2:1

4.A齿轮齿数30，B齿轮齿数10，力量比为？（ ）

A.3:1 B.1:3 C.1:1 D.2:1

5.为实现当条件达成时才能进行接下来的程序使用什么流程控制工具？（ ）

A.等待 B.循环 C.切换 D.跳出循环

6.移动槽工具左电机功率-50，右电机-50，驱动基座实现的功能是：（ ）

A.以50的功率向左转向 B.以50的功率向右转向

C.以50的功率向后行驶 D.停止不动

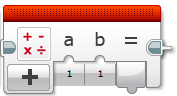
7.移动转向工具方向为-50，功率为50，驱动基座实现的功能是：（ ）

A.以50功率并且以左边轮胎为旋转中心向左转

B.以50功率并以两轮中心为旋转中心左转

C.以50功率直行

D.停止不动

8.这是什么数据操作工具？（ ）

A.数学 B.逻辑运算 C.阵列运算 D.文本合并

9.代表什么？（ ）

A.计时器下载 B.计时器1 C.计时器测量1秒 D.计时器重置

10.传感器插在控制器的1234端口还是ABCD端口?（ ）

A.1234 B.ABCD

11.“或”的意思是？（ ）

A.一个条件为真结果就为假 B.一个条件为真结果就为真

C.两个条件都为真结果才为真 D.两个条件都为假结果才为真

12.“或非”的意思是？（ ）

A.一个条件为真结果就为假 B.一个条件为真结果就为真

C.两个条件都为真结果才为真 D.两个条件都为假结果才为真

13.触碰传感器有几种状态？（ ）

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

14.EV3有几个传感器端口（ ）

A、1个 B、2个 C、3个 D、4个

15.用来测量距离的传感器是什么？（ ）

A、颜色传感器 B、陀螺仪传感器

C、触碰传感器 D、超声波传感器

16.用来检测颜色的传感器是什么？（ ）

A、颜色传感器 B、陀螺仪传感器

C、触碰传感器 D、超声波传感器

17.用来检测驱动基座转向或倾斜角度的传感器是什么？

A、颜色传感器 B、陀螺仪传感器

C、触碰传感器 D、超声波传感器

18.为实现当条件达成时才能进行接下来的程序使用什么流程控制工具？

A、等待 B、循环 C、切换 D、跳出循环

19.使程序重复执行使用什么流程控制工具？

A、等待 B、循环 C、切换 D、跳出循环

20.当需要对程序中的一些活动进行统计时，需要在“数据”模块中，创建一个（ ）

A.常量 B.变量 C.列表