1.三相电动机单向起、停控制电路，起动后不能停止，其原因是（C）。

（A）停止按钮因接触不良而开路 （B）保持触点因接触不良而开路

（C）起、停按钮串联支路误与保持触点并联 （D）保持触点误与停止按钮相并联

2.三相电动机单向起、停控制电路，只能点动不能连续控制，其原因是（B）。

（A）停止按钮因接触不良而开路 （B）保持触点因接触不良而开路

（C）起、停按钮串联支路误与保持触点并联 （D）保持触点误与停止按钮相并联

3.三相电动机单向起、停控制电路，电动机的欠压与失压保护是（A）。

（A）停止按钮因接触不良而开路 （B）保持触点因接触不良而开路

（C）起、停按钮串联支路误与保持触点并联 （D）保持触点误与停止按钮相并联

4.正－停－反控制线路采用（B）控制线路。

（A）按钮联锁 （B）接触器常闭触头联锁

（C）限位联锁 （D）接触器常开触头联锁

5.正、反转控制线路采用接触器互锁的目的是防止（D）。

（A）电动机定子短路 （B）热继电器发热元件短路

（C）熔断器短路 （D）三相电源相间短路

6.在需要频繁进行电动机正反转操作的场合，宜采用（D）控制电路。

（A）按钮联锁 （B）接触器联锁

（C）限位联锁 （D）按钮、接触器联锁

7.三相鼠笼式异步电动机直接启动电流过大，一般可达额定电流的（C）倍。

（A）2 ～ 3 （B）3 ～ 4 （C）4 ～ 7 （D）10

8.在异步电动机的三相绕组加额定电压后，当起动转矩（C）电动机轴上的负载转矩时，电动机便开始转动。

（A）小于 （B）等于 （C）大于 （D）小于等于

9.三相异步电动机在运行时出现一相断电，对电动机带来的主要影响是（B）。

（A）电动机立即停转 （B）电动机转速降低，温度升高 （C）电动机出现振动及异声 （D）电动机立即烧毁

10.降压起动的目的是（B）。

（A）增加起动力矩 （B）减小起动电流 （C）提高绝缘强度 （D）节省电源

11.从降低起动电流来考虑，三相异步电动机可以采用降压起动，但起动转矩将（A），因而只适用空载或轻载起动的场合。

（A）降低 （B）升高 （C）不变 （D）正弦变化

12.Y—△减压启动自动控制线路时按（A）来控制。

（A）时间控制原则 （B）电压控制原则

（C）速度控制原则 （D）行程控制原则

13.异步电动机采用补偿降压启动器启动时，其三相定子绕组的接法（D）。

（A）只能采用三角形接法 （B）只能采用星形接法

（C）只能采用星形/三角形接法 （D）三角形接法及星形接法都可以

14.星-三角降压起动的起动转矩，只是全电压起动的（A）。

（A）1/3 （B） 1/2 （C） 2/3 （D）1/4

15.下列哪种方法无法减小三相鼠笼式异步电动机起动电流（B）。

（A）定子串电阻或电抗器 （B）定子串频敏变阻器

（C）定子串自耦变压器 （D）定子绕组进行Y—△切换

16.从降低起动电流来考虑，三相异步电动机可以采用降压起动，但起动转矩将降低，因而只适用（D）起动的场合。

（A）空载或重载 （B）空载或超载 （C）重载或超载 （D）空载或轻载

17.在三相绕线式异步电动机中，转子电路串接电阻的目的是限制起动电流，起动转矩（B）。

（A）改变 （B）增大 （C）减小 （D）不变

18.绕线式异步电动机，采用转子串联电阻进行调速时，串联的电阻越大，则转速（C）。

（A）不随电阻变化 （B）越高

（C）越低 （D）测速后才可确定

19.绕线式异步电动机采用转子串电阻调速时，在电阻上将消耗大量的能量，调速高低与损耗大小的关系是（B）。

（A）调速越高，损耗越大 （B）调速越低，损耗越大

（C）调速越地，损耗越小 （D）调速高低与损耗大小无关

20.频敏变阻器的实质是一个（D）。

（A）电阻值与频率成正比变化的可变电阻 （B）电阻值与频率成反比变化的可变电阻

（C）电阻值可根据需要调节的可变电阻 （D）铁心损耗非常大的三相电抗器

21.起动过程中，频敏变阻器的阻抗值随异步电动机的（C）。

（A）定子频率变化 （B）定子电压变化

（C）转子频率变化 （D）转子电压变化

22.减小三相绕线式异步电动机起动电流的方法有（D）。

（A）定子绕组串电容 （B）转子绕组串电容

（C）定子绕组串频敏变阻器 （D）转子绕组串频敏变阻器

23.三相异步电动机反接制动时，采用对称电阻接法，在限制制动转矩的同时也限制（A）。

（A）制动电流 （B）起动电流 （C）制动电压 （D）起动电压

24.速度继电器主要用于（A）。

（A）反接制动控制 （B）全电压起动控制 （C）能耗制动控制 （D）再生制动控制

25.反接制动方法简单可靠，适用于电动机容量为（A）。

（A）10KW以下 （B）20KW以下 （C） 30KW以下 （D）15KW以下

26.反接制动是在电动机需要停车时，采取（A），使电动机迅速的停下来。

（A）对调电动机定子绕组的两相电源线（B）对调电动机转子绕组的两相电源线

（C）直流电源通入转子绕组（D）直流电源通入定子绕组

27.反接制动是用速度继电器来检测电动机的速度变化，在（C）范围内速度继电器触头动作。

（A）100～2800r/min （B）150～3000r/min

（C）120～3000r/min （D）100～3000r/min

28.反接制动是用速度继电器来检测电动机的速度变化，当转速低于（A），其触头恢复原位。

（A）100r/min （B）120r/min （C）150r/min （D）180r/min

29.三相异步电动机实现能耗制动的方法是（C）。

（A）在定子绕组中通入直流电 （B）在定子绕组中通入反相序的三相交流电（C）切断定子绕组的交流电源后再通入直流电 （D）切断定子绕组的交流电源后再接入直流电阻

30.在三相异步电动机脱离三相交流电源后，给定子绕组加一直流电源的目的是（A）。

（A）产生静止磁场阻止转子旋转 （B）产生脉动磁场阻止转子旋转

（C）产生反向磁场阻止转子旋转 （D）产生旋转磁场阻止转子旋转

31.三相异步电动机常用的制动方法中制动时间最长的是（A）。

（A）能耗制动 （B）机械制动 （C）反接制动 （D）回馈制动

32.三相异步电动机常用的制动方法中最节能的是（D）。

（A）能耗制动 （B）机械制动 （C）反接制动 （D）回馈制动

33.速度继电器在单向反接制动控制电路中的作用是（D）。

（A）降低电动机的转速 （B）降低反接制动电流

（C）控制反接制动开始 （D）控制反接制动结束

34.下列哪项不是三相异步电动机常用的电气制动方法有（C）。

（A）倒拉反接制动 （B）电源反接制动

（C）电磁抱闸制动 （D）能耗制动

35.双速电动机属于（C）调速方法。

（A）变频 （B）改变转差率 （C）改变磁极对数 （D）降低电压

36.三相异步电动机变极调速的方法一般适用于（A）。

（A）鼠笼式异步电动机 （B）绕线式异步电动机

（C）同步电动机 （D）滑差电动机

37.下列哪项不属于变转差率调速（D）。

（A）串级调速 （B）转子串电阻调速

（C）调压调速 （D）变极调速

38.绕线式异步电动机的转子电路中串入一个调速电阻属于（C）调速。

（A）变极 （B）变频 （C）变转差率 （D）变容

39.通过变频手段调节三相异步电动机转速时，频率越高，电机转速（A）。

（A）越快 （B）越慢 （C）不变 （D）正弦变化

40.三相异步电动机的转速和（D）成正比。

（A）电压 （B）电流 （C）功率 （D）频率

41.在电气控制中，（C）保护是依靠接触器本身实现的。

（A）短路 （B）过载 （C）欠压 （D）超速

42.三相异步电动机过载保护常采用的电器是（B）。

（A）熔断器 （B）热继电器 （C）过电流继电器 （D）压力继电器

43.热继电器误动作，是因为其（D）。

（A）电压整定值太大 （B）电压整定值太小

（C）电流整定值太大 （D）电流整定值太小

44.要使俯仰起到（B），应在俯仰室操作。

（A）80° （B）85° （C）95° （D）90°

45.当风速大于（A）米/秒时，应将大车运行到锚定位置定位。

（A）25 （B）20 （C）30 （D）35

46.桥吊前伸梁起到终点位置时有安全钩栓锁，变幅钢丝绳处于（D）状态。

（A）锚定 （B） 任意 （C） 张紧 （D）松弛

47.应急电源供（C）使用。

（A）小车电机 （B）大车电机 （C）俯仰电机 （D）起升电机

48.岸边集装箱起重机的进线电压为（A）高压电。

（A）10kv （B）15kv （C）20kv （D）25kv

49.岸桥的柴油机发电机组可以设置在（C）。

（A）海侧门框处 （B）陆侧门框处 （C）后大梁 （D）电气房

50.桥吊控制系统中用得最多的限位是（C）。

（A）摆杆限位 （B）凸轮限位 （C）接近限位 （D）双滚轮限位

51.岸桥司机室与电气房之间的通讯是通过（B）将PROFIBUS信号与光信号进行互换以实现通讯。

（A）A/D转换器 （B）光电转换器 （C）D/A转换器 （D）信号连接器

52.当起重重量超过额定重量的110%，延时（B）S后，超载指示灯亮，此时重物只能下降不能上升。

（A）1.0 （B）1.5 （C）2.0 （D）2.5

53.集装箱机械主要机构一般均采用顺序为（C）的三级保护系统。

（A）终点—减速—极限 （B）极限—减速—终点

（C）减速—终点—极限 （D）减速—极限—终点

54.集装箱主要机构均采用互不相关的双保护系统，起升机构采用（A）。

（A）凸轮限位加编码器 （B）摆杆限位加编码器

（C）摆杆限位加凸轮限位 （D）摆杆限位加缓冲装置

55.小车海陆侧减速限位放置在海陆侧终点前的（B）左右位置。

（A）12米 （B）10米 （C）13米 （D）15米

56.变频调速是通过改变输入电动机电源的（ C ）来改变电动机的转速。

（A）电压 （B）电流 （C）频率 （D）相位

57.硅管的导通压降为（D）V。

（A）0 （B）0.2 （C）0.5 （D）0.7

58.常用万用表的（C）来测量二极管来判断它的极性和质量好坏。

（A）电压档 （B）电流档 （C）电阻档 （D）功率档

59.晶体三极管用于放大时，应使其（A）。

（A）发射结正偏、集电结反偏 （B）发射结正偏、集电结正偏

（C）发射结反偏、集电结正偏 （D）发射结反偏、集电结反偏

60.测得硅三极管的极间电压UBE、UCE分别为0伏，12伏，则管子工作在（C）状态。

（A）放大 （B）饱和 （C）截止 （D）不一定