1. 自动化轨道吊的摄像头主要安装位置在吊具四个角、集卡车道、小车架上。（√）

2. 双小车岸桥生产工作时，门架小车速度慢于主小车。（×）

3. 双小车岸桥工作时，为了避免主小车与门架小车的碰撞，除了设置硬件限位防碰撞技术外还设置了软件防碰撞技术。（√）

4. 自动化轨道吊的大车同步控制技术主要是保持刚性支腿的速度保持不变，通过变频器的力矩输出调节柔性支腿的力矩同时结合PLC纠偏其位置。（√）

5. 小车桥吊的主小车位置检测主要采用线性编码器和磁钉定位。（√）

6. 双小车岸桥的检测系统能够识别不同区域内不同种类的集装箱，但不能有效识别不同车型的集装箱锁钮位置。（×）

7. 岸桥的主小车检测系统在舱内无法对集装箱剖面及舱甲板下导轨进行有效识别。（×）

8. 在双小车岸桥的中转平台上，只要主小车或门架小车进入平台区域，锁钮工作人员就无法进入平台区域进行锁钮拆装。（√）

9. 岸桥的小车在进入集卡装卸区时，当吊具运行在安全高度且小车运行到目标位时，可自动进行装卸集装箱动作，无需远程操作员确认。（×）

10. 在双小车岸桥处于自动作业模式或远程中控作业模式时，起重机间的防撞主要通过两台起重机间的数据通讯告知对方各自大车的位置，通过PLC对比安全距离进行减速、停止。（√）

11. 岸桥的主小车在作业过程中，无论是抓放舱盖板还是舱下作业都可采用自动运行模式完成。（×）

12. 岸桥作业时接收到作业箱型为危险品或超限箱时，主小车直接运行到集卡上方，在安全高度处停止自动运行模式，由远程操作员进行操作。（√）

13. 双小车岸桥的主小车对中转平台进行装卸集装箱作业时，只能采用自动运行模式。（×）

14. 双小车岸桥的门架小车出现故障停放在安全维修区域时，主小车无法对AGV进行位置判断，故此情况下集装箱的装卸需要采用远程操控模式。（×）

15. 远程操控员可通过岸桥的远程操控台向设备调度系统申请检查当前作的作业任务号、车辆信息、任务集装箱信息等，但不可通过此终端进行修改与取消异常的作业任务。（×）