1. 自动化轨道吊在远程手动操作时，出现大车（B）故障，司机需观察大车车道上障碍物是否移除，确认安全后方可继续动车。

（A）减速限位失效 （B）超声波停止 （C）防撞动作并锁死 （D）纠偏失效

2. 双小车岸桥为了防止主小车和门架小车在装卸箱时发生碰撞，在司机室设置了状态指示灯以便让主小车司机直观的了解两个小车的实时位置。（C）表示两小车之间达到减速距离。

（A）红色 （B）绿色 （C）黄色 （D）蓝色

3. 双小车岸桥的主小车随着起升高度的不断增加，由于减速或停止，吊具的摆幅可以达到米级，因此设置（C）技术进行吊具的摇摆控制。

（A）刚性防摇导杆 （B）交叉钢绳式防摇

（C）电子防摇 （D）油缸自动锁紧防摇

4. 双小车岸桥处于手动操作模式时，防碰撞主要通过对相邻起重机（C）进行检测，当小于安全距离时，进行减速、停车。

（A）数据通讯 （B）防撞杆 （C）防撞探头 （D）底板

5. 在自动化箱区内，ARMG在无人操作模式下堆箱精度为：上下两层集装箱偏差控制在（D）内，单列集装箱偏差控制在（D）内。

（A）20mm 200mm （B） 30mm 200mm

（C）40mm 100mm （D） 50mm 100mm

6. 在双小车岸桥进行边装边卸业务或双箱吊及双吊具操作时，主小车跨域中转平台，过程应采用（C）运行模式。

（A）远程手动操作方式 （B）本地手动操作方式

（C）自动运行 （D）以上均可

7. 对于岸桥大车轨道及轨道附近的人或物体采用相应的（D）探测技术进行识别，确保当岸桥大车移动时，轨道附近的人员安全同时避免大车撞到障碍物。

（A）红外 （B）激光 （C）声波 （D）雷达

8. 双小车岸桥的SPSS功能主要包含小车防撞和（D）两大保护模块。

（A）大车防撞 （B）门架小车与主小车防撞

（C）指令优先 （D）智能软着箱

9. ARMG自动化控制中，远程操作司机通过DATAVIEW选择吊具尺寸、（B）、大车贝位等信息，然后发送至贝加莱PLC，控制轨道吊进入自动化状态。

（A）吊具高度 （B）小车列位 （C）目标箱区 （D）吊具角度

10. 自动化轨道吊在远程手动操作时，出现大车（B）故障，司机需观察大车车道上障碍物是否移除，确认安全后方可继续动车。

（A）减速限位失效 （B）超声波停止 （C）防撞动作并锁死 （D）纠偏失效

11. ARMG的防打保龄系统中根据吊具不同的工况，将吊具底部定义为三种类型，当吊具下带20尺箱时，吊具底部定义为吊具下带（C）箱的底部。

（A）1.3m （B）2.3m （C）2.6m （D）2.9m

12. ARMG的防打保龄系统中根据吊具不同的工况，将吊具底部定义为三种类型，当吊具下带40/45尺箱时，吊具底部定义为吊具下带（D）箱的底部。

（A）1.3m （B）2.3m （C）2.6m （D）2.9m

13. ARMG作业的目标位置误差大于（B）时，需通过BCS系统通知集卡司机完成停车位置的调整，否则只需自动调整吊具位置即可。

（A）1m （B）1.5m （C）2m （D）2.5m

14. 在自动化堆场海侧交换区，L-AGV停车位置与ARMG作业的目标位置误差大于（A）时，L-AGV可通过与ARMG系统的数据交互完成停车位置的调整。

（A）300mm （B）400mm （C）200mm （D）100mm

15. 起重机械是提升高度大于或者等于（C）的起重机和承重形式固定的电动葫芦等。

（A）1m （B）1.5m （C）2m （D）2.5m