1. 一般来说，以下哪一类工作不属于机器人要替代人类完成的
   1. 肮脏的
   2. 枯燥的，重复的
   3. 困难的
   4. 危险的
2. 工业机器人四大家族是
   1. ABB ，FUNAC, 安川电机、松下
   2. 松下、夏普、西门子、飞利浦
   3. FUNAC, 安川电机、松下、夏普
   4. KUKA， ABB ，FUNAC, 安川电机
3. 协作机器人一般必须装有（）传感器
   1. 力觉
   2. 听觉
   3. 视觉
   4. 红外
4. 工业机器人的驱动系统除了常见的电动和气动之外，还有哪一种
   1. 太阳能
   2. 液压
   3. 风动
   4. 差动
5. 工业机器人应用中，哪个行业应用最为广泛
   1. 装配
   2. 包装
   3. 码垛
   4. 焊接
6. 5G系统搭建启动顺序？
   1. 5G network —load driver---5G gNB
   2. load driver—5G network---5G gNB
   3. 5G gNB—5G network--- load driver
7. 目前5G的组网模式是什么？
   1. NSA模式
   2. SA模式
   3. NSA+SA模式
8. 终端接入网络实验中若删掉APN后会怎样？
   1. 无法获得IP
   2. 正常连接
9. WebUI中怎么观测已注册终端？
   1. gNB tab页
   2. IMS tab页
   3. 5GC tab页
10. 添加5GC Server时端口号是多少？
    1. 9001
    2. 9000
    3. 9003

11.人工智能之父”是

|  |
| --- |
|  |

|  |  |
| --- | --- |
| A. 阿兰.图灵 |  |
| B. 冯.诺依曼 |  |
| C. 麦卡锡 |  |
| D. 塞缪尔 |  |

12.全球四大卫星导航系统分别为

|  |
| --- |
|  |

|  |  |
| --- | --- |
| A. 美国GPS, 德国GALILEO, 俄罗斯GLONASS, 中国北斗 |  |
| B. 美国GPS，俄罗斯GLONASS，欧盟GALILEO,中国北斗 |  |
| C. 美国GPS，加拿大GLONASS, 欧洲GALILEO, 中国北斗 |  |
| D. 美国GPS, 欧盟GLONASS, 俄罗斯GALILEO, 中国北斗 |  |

13.下列动力装置中，控制电动机转速的是

|  |
| --- |
|  |

|  |  |
| --- | --- |
| A. 电调 |  |
| B. 电机 |  |
| C. 电池  14.2021年，冯如三号-100型高效超长航时无人机续航时间为   |  | | --- | |  |  |  |  | | --- | --- | | A. 55小时56分 |  | | B. 80小时2分52秒 |  | | C. 80小时46分35秒 |  | |  |

15.26目前，智能清洁机器人已经可以完全代替人工完成家庭清洁任务

|  |
| --- |
|  |

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| |  | | --- | | True | | False | |

16.医疗机器人仅能完成腹腔镜等常规手术，无法完成心脑血管等复杂手术

|  |
| --- |
|  |

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| |  | | --- | | True | | False | |

17.机器人控制系统由硬件系统和软件系统组成

|  |
| --- |
|  |

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| |  | | --- | | True | | False | |

18.目前主流的关于人工智能的定义是：AI就是根据对环境的感知，做出合理的行动，并持续进化，获得最大收益的计算机程序。

|  |
| --- |
|  |

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| |  | | --- | | True | | False | |

19.区分强弱人工智能的重要指标是是否会自我学习。

|  |
| --- |
|  |

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| |  | | --- | | True | | False | |

20.一个无人系统的基本功能构成是：感知、认知和执行。

|  |
| --- |
|  |

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| |  | | --- | | True | | False | |

21.北斗卫星导航系统是非实时系统

|  |
| --- |
|  |

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| |  | | --- | | True | | False | |

22.北斗卫星导航系统是通过无线电信号进行导航的系统

|  |
| --- |
|  |

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| |  | | --- | | True | | False | |

23.北斗卫星导航系统可以提供位置信息，速度信息，时间信息和姿态信息

|  |
| --- |
|  |

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| |  | | --- | | True | | False | |

24.遥控模型飞机没有危险性，可以把它当玩具。

|  |
| --- |
|  |

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| |  | | --- | | True | | False | |

25.翼展是指固定翼飞行器的机翼左右翼尖之间的距离。

|  |
| --- |
|  |

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| |  | | --- | | True | | False | |

26.多旋翼无人机是指拥有三个及三个以上旋翼的飞行器。

|  |
| --- |
|  |

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| |  | | --- | | True | | False | |

27.智能机器人的“智能”体现在以下哪些方面

|  |
| --- |
|  |

|  |  |
| --- | --- |
| A. 适应性 |  |
| B. 协同性 |  |
| C. 自主性 |  |
| D. 学习性 |  |

28.从功能上讲机器人主要由哪几大系统组成

|  |
| --- |
|  |

|  |  |
| --- | --- |
| A. 感知系统 |  |
| B. 控制系统 |  |
| C. 执行系统 |  |
| D. 电路系统  29.机器学习的分类有   |  | | --- | |  |  |  |  | | --- | --- | | A. 自学习 |  | | B. 监督学习 |  | | C. 无监督学习 |  | | D. 强化学习 |  | |  |

30.全球卫星导航系统的优势体现在

|  |
| --- |
|  |

|  |  |
| --- | --- |
| A. 全天候 |  |
| B. 实时 |  |
| C. 高精度 |  |
| D. 全球 |  |