

**公司名称： 姓名： 日期：**

基础（核心）培训测试题是对基础（核心）培训的总结，满分100分，得分80分及以上者通过测试，将颁发基础（核心）培训合格证书。

总共25道多项选择题，每题4分，总分100分，考试时间30分钟；在正确答案前勾选或画圈，可以使用教材和笔记，不要相互讨论。

1. 下列哪些指令可以根据条件改变程序流程？
   * 1. If…else
     2. 设置（Set）
     3. 开关(Switch)
     4. 赋值(Assignment)
     5. 等待(Wait)
2. 什么时候需要配置TCP的X和Y轴数据？
   * 1. 如果工具不是一个夹爪
     2. 如果是相对于某一个特征编程
     3. 如果TCP不是正好固定在Z轴方向
     4. 如果工具Z轴和工具法兰盘Z轴不平行
3. 如何创建一个接受并存储的变量，并且可以由操作者（Operator）输入？
   * 1. 用“赋值”指令，并且改变设置到“运算符”
     2. 用“初始化变量”选项
     3. 用“安装设置”变量选项
     4. 用“线程”指令
4. MoveL和MoveP之间有什么不同？
   * 1. 可以在MoveP中设置交融半径，但是在MoveL中不能
     2. 在整个运动轨迹，MoveP保持关节速度恒定，而MoveL不能
     3. 在整个运动轨迹，MoveP保持TCP速度恒定，而MoveL不能
     4. MoveP使用交融半径可以执行圆弧运动
5. 设置指令（Set）可用于做什么？
   * 1. 改变数字或模拟输出
     2. 创建程序逻辑
     3. 在抓取和放置工件时，可以改变并重置负载数据
     4. 优化机器人轨迹
6. 什么时候需要设置工具或末端执行器的方向数据？
   * 1. 如果工具X轴和工具法兰盘X轴不平行
     2. 如果工具Z轴和工具法兰盘Z轴不平行
     3. 如果工具Y轴和机器人基座Y轴不平行
     4. 如果工具Z轴和机器人基座Z轴不平行
7. 关于“线程”指令，下列哪个描述是对的？
   * 1. 线程可以从主程序中调用
     2. 线程可以独立的，并且与主程序同步运行
     3. 线程不能设置变量
     4. 线程大多数情况是控制机器人运动的
8. 以下变量类型，哪种可以用于开关指令(不勾选默认情况下)？
   * 1. 布尔型 （真/假）
     2. 整数型（正整数）
     3. 字符串（文本）
     4. 浮点数（十进制）
9. 关于调用子程序指令（Subprog），以下描述哪些是对的？
   * 1. SubProgram 可以从主程序不同地方调用
     2. SubProgram 可以在多线程程序中调用
     3. SubProgram 仅仅能用**if…else** 指令调用
     4. SubProgram 可以包含与主程序同样类型的指令
10. 当相对于某个平面特征编程时，以下哪些描述是对的？
    * 1. 圆弧运动不能相对于特征编程
      2. MoveJ不能相对于特征编程
      3. 如果特征变化了，相对于特征的任何路点都需要重新示教
      4. 正在编程用的特征需要作为变量配置
11. 以下哪个不能配置成安全边界？
    * 1. 使用用户定义特征平面
      2. 使用诸如椭圆形或曲面的复杂形状
      3. 为了补偿一个给定的平面
      4. 为了触发缩减模式
12. 在**If…else** 指令中，以下哪些可以作为条件？
    * 1. 数字输入
      2. 赋值
      3. 调用子程序
      4. 线程
      5. 循环
      6. 变量
13. 使用等待指令，以下哪些选项机器人可以等待？
    * 1. 线程完成
      2. 调用子程序完成
      3. 特定的时间
      4. 数字/模拟输入信号
      5. 一个表达式（例如：变量等于特定的值）
14. 关于 If…else 指令，以下哪些描述是正确的？
    * 1. 一个 if 指令可以关联几个 Elseif 指令
      2. 一个 If…else 指令不能再线程中使用
      3. 一个 if 指令可以关联几个 Else 指令
      4. 一个 if 指令可以不需要关联任何 Else 指令
15. 以下哪些选项可以瞬时响应数字输入信号状态的变化？
    * 1. 用线程功能
      2. 在 If-Else 下“不断检查表达式”选项打勾
      3. 在 循环指令 下“不断检查表达式”选项打勾
      4. 用数字输入信号写入安装设置的变量
16. 为什么优傲机器人需要设置或重设TCP负载？
    1. 马达调节参数可以根据负载变化动态计算
    2. 不正确的负载影响机器人的稳定性
    3. 不需要，用最大负载工作就很好
    4. 负载设置错误会导致关节内部短路
    5. 以上都不是

1. 这样的错误信息是什么原因造成的？运行时间错误：程序花太多时间而没有指令机器人要做什么。
   * 1. 程序既没有物理指令（如运动）也没有等待时间
     2. 循环既没有物理指令（如运动）也没有等待时间
     3. 循环变量太大
     4. 线程或事件没有sync()或等待时间
     5. 以上都不是
2. 什么是正确的“重心”定义？
   * 1. 重心是Z轴方向工具法兰盘中心
     2. 体现每一边都均匀分布的工具重量的一个点
     3. 工具和抓取物体的总重量
     4. 从工具法兰盘到工具末端的距离
     5. 以上都不是
3. 关于路点，以下哪些描述是正确的？
   * 1. 某个固定路点是指机器人工作空间内的特定位置
     2. 路点名字可以用户自定义
     3. 相对路点通过示教两个点定义
     4. 对单独一个路点不可能改变速度和加速度
     5. 以上都不是
4. 关于用UR机器人构建应用程序的，以下描述哪个正确？
   * 1. 在一个应用周围总是要求设置围栏和安全防护
     2. 对于某个应用，在PolyScope中总是要考虑安全设置
     3. 只有人在机器人工作区域内才需要做风险评估
     4. 只有点特征可以创建安全边界
     5. 以上都不是
5. 对于安装设置变量描述正确的是？
   * 1. 是全局变量对所有程序有效
     2. 在掉电时保持原有值
     3. 安装设置变量？没有这个东西
     4. 以上都不是
6. 什么情况能造成“保护性停止” "Protective stop" 警告?
   * 1. 机器人运行碰到障碍物
     2. 机器人TCP、负载和安装设置不正确
     3. 加速度设置太高
     4. 以上都不是
7. 关于UR机器人的输入输出以下说法正确的是：
   * 1. UR机器人所有的输入输出I/O均为PNP型
     2. 所有数字输入可以配置成触发缩减模式
     3. 工具端IO连接器中有2个模拟信号输出
     4. 不能使用可配置I/O控制电磁阀
     5. 以上都不是
8. 关于托盘以下说法正确的是：
   * 1. 托盘只有3种模式：直线，方块，盒子
     2. 只有水平方向放置的托盘才能使用托盘功能
     3. 托盘序列必须从第一个点开始
     4. 方式点和退出点可以使用同一个位姿
     5. 以上都不是
9. 如何正确反馈UR机器人问题：
   * 1. 发邮件到support.china@universal-robots.com，提供日志文件，程序备份，服务报告
     2. 发邮件到ur.china@universal-robots.com，提供日志文件，程序备份，服务报告
     3. 打电话给UR技术支持工程师
     4. 以上全部都正确
     5. 以上都不是