

**公司名称： 姓名： 日期：**

本测试针对即将参加核心培训的用户，以便于更好的了解您的工作岗位和知识背景，从而帮助您更好的达到核心培训的培训目标。

总共25道多项选择题，每题4分，总分100分。

1. UR机器人的关节名称是Wrist 1/2/3/4/5/6： （×）
2. UR机器人编程可以使用仿真软件： （√）
3. UR5机器人，就是指UR机器人的第五代产品： （×）
4. UR机器人是协作型机器人，所以没必要做安全设置： （×）
5. UR机器人的IP地址可以设置成静态或自动获取： （√）
6. UR机器人的安全设置需要输入安全密码： （√）
7. 移动机器人时可以使用不同的特征： （√）
8. 在程序界面可以看到IO信号的状态： （×）
9. TCP就是工具中心点的意思： （√）
10. UR机器人不需要设置TCP： （×）
11. MoveJ是机器人关节运动指令： （√）
12. MoveRound是机器人圆弧运动指令： （×）
13. 交融半径是圆弧运动中，用来设置圆的半径的： （×）
14. 全部变量和局部变量的差别在于，全局变量不需要初始值： （×）
15. 赋值语句表达的变量也可以人工输入： （√）
16. UR机器人的程序文件后缀名为“\*.urp”： （√）
17. MOVEL移动指令的目标位置必须是固定点： （×）
18. UR机器人坐标系分为基座标、工具坐标和大地坐标系： （×）
19. UR机器人具有自由驱动功能： （√）
20. UR机器人的特点包括但不限于简易编程、部署简单、安全可靠等 （√）
21. UR机器人是协作型机器人，所以没有急停按钮： （×）
22. UR机器人支持Profinet、Modbus、Ethernet等多种通讯方式： （√）
23. 优傲机器人的运行模式分为正常模式和缩减模式： （√）
24. 优傲机器人是免维护保养的： （√）
25. 魔法文件用于机器人系统的程序备份、日志备份和安装设置备： （√）