**基础（核心）培训测试题**

**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. 在机器人运行程序之前，以下哪些设置在“安装设置”下完成？
   1. MODBUS 客户端设置
   2. TCP, 负载和安装设置
   3. 安全设置
   4. 变量
   5. 以上所有都是
   6. 以上所有都不是
2. 设置指令有哪些功能？
   1. 设置数字和模拟输出信号
   2. 设置MODBUS寄存器输出值
   3. 设置并复位当机器人抓取和放下物体时的负载变化
   4. 以上所有都是
   5. 以上所有都不是
3. 以下哪个选项能够响应数字输入状态的改变？
   1. 用事件功能
   2. 在If-Else选项下勾选 "不断检查表达式 Check-expression ontinuously"
   3. 在循环选项下勾选"连续（不断）检查表达式 Check-expression continuously"
   4. 以上所有都是
   5. 以上所有都不是
4. 在当前的程序下如何调用其他程序？
   1. 在程序调用时用“文件夹”选项
   2. 用 “Sub-Program”选项调用子程序
   3. 用“脚本代码”选项
   4. 以上所有都是
   5. 以上所有都不是
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. (a) and (b)
   5. (c) or (d)
6. 什么能造成“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. 以上所有都是
   5. 以上所有都不是
7. 为什么我们需要针对UR机器人设置或复位TCP负载？
   1. 机器人根据负载动态计算马达调节参数和输出扭矩
   2. 不正确的负载影响机器人稳定性
   3. 不需要，机器人用最大负载工作就很好
   4. (a) and (b)
8. 如何创造一个可以接受并储存的变量，并且可以由操作者（Operator）输入？
   1. 用 赋值指令并更改设置到操作者（Operator）
   2. 用初始化变量选项
   3. 用安装变量选项
   4. 以上所有
   5. 以上都不是
9. 如何声明一个变量可以表达浮点值？
   1. 用赋值指令声明变量，并且赋值整数。
   2. 重新命名变量为浮点“floating point”
   3. 用浮点值创造并初始化变量
   4. 所有变量默认为浮点变量
   5. 以上都不是
10. MOVL和MOVP有什么不同 ?
    1. 没有不同
    2. 在MOVP可以设置交融半径，但MOVL不能
    3. 在整个运动轨迹，MOVP保持关节速度恒定，但MOVL不能
    4. 在整个运动轨迹，MOVP保持TCP速度恒定，但MOVL不能
    5. 以上都不是
11. 如何绘制弧形轨迹？
    1. 在MOVP命令下用 CircleMove 指令完成
    2. 在UR脚本语言中“movep” 之后用“movec”
    3. 在这种机器人不可能实现
    4. (a) or (b)
    5. (b) or (c)
12. UR机器人符合哪些安全标准？
    1. ISO 10218 Sections 1 and 2
    2. ISO 13849-1
    3. ISO TS 15066
    4. 以上都是
    5. 以上都不是
13. 什么使UR机器人被称作人机协作机器人？
    1. 它不会微笑，所以不是人机协作机器人
    2. 它能限制速度
    3. 它能限制功率和力
    4. 需要风险评估来确认人机合作（协作）操作
    5. (b) (c) and (d)
14. 如何在主程序平行的程序中监测变量？
    1. 用 "Event"事件指令
    2. 用 "Before Start Sequence"
    3. 在“线程”"Thread" 功能里用“赋值”"Assignment" 指令
    4. 以上都是
    5. 以上都不是
15. 只有在有人工作的机器人区域内才需要做风险评估
    1. True
    2. False
16. UR机器人包含以下哪些功能：
    1. 可配置安全设置
    2. Profibus DP
    3. 以太网TCP/IP MODBUS通讯
    4. 安装/负载设置检查功能
    5. (a) (c) and (d)
17. 安全边界不包含哪些特点
    1. 可以由用户自定义特征平面设定
    2. 可以由复杂形状，如椭圆和曲面表面设定
    3. 可以由一个给定的表面偏移而设定
    4. 可以触发缩减模式
18. 在什么情况下需要标定机器人零位
    1. 用肩部关节更换基座、肘部关节或用手腕1更换手腕2、手腕3关节后
    2. 关节固件更新后
    3. 个新机器人从工厂发货并开始安装
    4. 当出现“力限制保护性停止”
    5. 以上都不是
19. 如何处理机器人报警：“程序存在无限循环（infinite loop detected in program）
    1. 在程序和线程中增加赋值指令，并且为VAR\_1赋值一个浮点数
    2. 在程序和线程中增加等待指令，等待0.01秒
    3. 在程序和线程中增加脚本指令sync()
    4. 以上全部都是
    5. B和C
20. 关于UR机器人的MODBUS TCP，以下说法正确的是
    1. UR机器人的Modbus TCP server 可以自由定义端口号
    2. UR机器人的Modbus可以监控机器人的IO的状态
    3. UR机器人的Modbus可以自定义255个寄存器
    4. 以上全部正确
    5. 以上全部都不正确
21. 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IO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IO控制电磁阀
    5. 以上全部都不正确
22. 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. 以上全部都不正确
23. 关于TCP的应用，以下说法正确的是：
    1. 可以新建多个不同的TCP
    2. 可以在设置移动命令时切换TCP
    3. TCP的有效负载设置不正确，机器人可能会产生抖动。
    4. 以上全部都正确
    5. 以上全部都不正确
24. 以下哪些操作可以在专家模式中完成：
    1. 重新标定机器人零位
    2. 变更马达的ID
    3. 降级Polyscope软件后更新马达固件。
    4. 以上全部都正确
    5. 以上全部都不正确
25. 如何正确反馈UR机器人问题：
    1. [发邮件到support.china@universal-robots.com](mailto: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](mailto: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. 以上全部都不正确