

2020年全国行业职业技能竞赛-全国电子通信行业职业技能竞赛-协作机器人服务应用赛项理论赛题（公布版）

单项选择题

序号	题目	选项A	选项B	选项C	选项D	答案	类别
1	下列哪些不属于面向对象的特点？（）	A.抽象	B.封装	C.继承	D.组合	D	
2	程序员应避免使用阻塞（）	A.阻塞	B.抛法	C.抛法	D.阻塞	B	
3	某进程在运行过程中等待的事件已发生，例如，打印结束，此时该进程的状态是（）	A.从就绪变为运行	B.从运行变为就绪	C.从运行变为阻塞	D.从阻塞变为就绪	C	
4	循环队列sq中，用数组elem[0..25]存放数据元素，sq.front指示队头元素的前一个位置，sq.rear指示队尾元素的当前位置，设当前sq.front为70，sq.rear为12，则当前队列中的元素个数为（）	A.8	B.16	C.17	D.18	C	
5	下面不属于JAVA垃圾回收的垃圾回收器是（）	A.ihrows	B.ihrow	C.cach	D.final	D	
6	关于GC(垃圾回收)下列说法错误的是（）。	A.垃圾回收可以有效防止内存泄露，有效的使用可以使用的内存。	B.垃圾回收器通常作为一个单独的后台线程运行，不可预知的情况下对内存中已经死亡或者长时间没有使用的对象进行清除和回收，开发人员可以实时地调用垃圾回收器对某个对象或所有对象进行垃圾回收。	C.在 JAVA 诞生初期，垃圾回收是 JAVA 最大的亮点之一，因为服务器端的编程需要有效的防止内存泄露问题，然而时过境迁，如今 JAVA 的垃圾回收机制已经成熟与成熟的系统。	D.移动智能终端用户通常觉得 iOS 的系统比 Android 系统有更好的用户体验，其中一个深层次的原因就在于 Android 系统中垃圾回收的不可预知性。	B	
7	10个并发进程使用同一公共变量，如果最多允许4个进程同时进入其临界区，则互斥信号量的变化范围是（）。	A.4, 3, 2, 1, 0	B.4, 3, 2, 1, 0, -1, ..., -4	C.4, 3, 2, 1, 0, -1, ..., -5	D.4, 3, 2, 1, 0, -1, ..., -6D	D	
8	进程的同步性是指（）	A.程序的运行结果不确定	B.程序的运行次序不确定	C.程序不必互斥的访问临界资源	D.以上答案都正确	D	
9	若有3个并发进程共享某资源，且每个进程需要2个此类资源，为保证该系统不发生死锁，则该系统至少需要多少个此类资源？	A.3	B.4	C.5	D.6	B	
10	测得某个请求调用的计算机系统部分状态数据为：CPU利用率20%，用于交换空间的硬盘利用率为97.7%，其他设备的利用率为5%，由此断定该系统异常。此情况下（）不能缓解CPU的利用率。	A.安装一个更快的硬盘	B.增加进程使用的磁盘数目。	C.增加运行进程的数目。	D.减少运行的进程数目。	D	
11	（）是多道操作系统不可缺少的硬件支持。	A.寄存器	B.中断机构	C.软盘	D.磁盘	B	
12	从下面描述中错误的一条描述是（）。	A.一个文件在一个系统中，不同的存储介质上的拷贝，应采用同一种物理结构	B.文件的物理结构不仅与外存的方式有关，还与存储介质的特性相关，通常在磁带上不适合使用顺序结构。	C.采用顺序结构的文件既适合进行顺序访问，也适合进行随机访问。	D.虽的磁盘是随机访问的设备，但其中的文件也可以使用顺序结构。	A	1
13	非空的单循环链表的头指针为head,尾指针为rear,则下列条件成立的是（）。	A.rear->next==head	B.rear->next==rear	C.head->next==rear	D.head->next==head	A	
14	进程和程序的一个本质区别是（）。	A.前者为动态的，后者为静态的	B.前者存储在内存，后者存储在内存	C.前者在一个文件中，后者在多个文件中	D.前者分时使用CPU，后者独占CPU	A	
15	下列哪些不属于面向对象的特点？（）	A.抽象	B.封装	C.继承	D.组合	D	
16	在采用动态优先权的调度算法中，如果所有进程都具有相同优先权，则此时该调度算法实际上和（）相同。	A.先来先服务调度算法	B.短作业优先调度算法	C.时间片轮转调度算法	D.长作业优先调度算法	A	
17	关于GC(垃圾回收)下列说法错误的是（）。	A.垃圾回收可以有效防止内存泄露，有效的使用可以使用的内存。	B.GC 是垃圾回收的意思，内存处理是编程人员容易出现问题的地方，忘记或者错误的内存回收会导致程序或系统的稳定性变差，JAVA 提供的 GC 功能可以有效监控对象是否超过作用域从而自动回收内存的目的，JAVA 语言没有提供程序员已分配内存的显示操作办法。	C.JAVA 程序员需要担心内存管理，因为垃圾回收器不会自动进行回收。	D.移动智能终端用户通常觉得 iOS 的系统比 Android 系统有更好的用户体验，其中一个深层次的原因就在于 Android 系统中垃圾回收的不可预知性。	C	
18	下面关于线程的叙述中，正确的是（）。	A.不论是系统支持线程还是用户级线程，其切换都需要系统的支持	B.线程是资源的分配单位，进程是调度和分配的单位	C.不管系统中是否有线程，进程都是拥有资源的独立单位	D.在引入线程的系统中，进程仍是资源分配和调度分派的基本单位	A	
19	采用段式存储管理的系统中，若地址用24位表示，其中8位表示段号，则允许每段的最大长度是（）。	A.224	B.216	C.28	D.232	B	
20	在下面关于虚拟存储器的叙述中，正确的是（）。	A.要求程序运行前不必全部装入内存但在运行过程中必须一直驻留在内存	B.要求程序运行前不必全部装入内存但在运行过程中不必一直驻留在内存	C.要求程序运行前不必全部装入内存但在运行过程中必须一直驻留在内存	D.要求程序运行前必须全部装入内存但在运行过程中不必一直驻留在内存	D	
21	定位类功能算子中，有两个算子功能不同，但图标相同的算子是（）。	A.模板匹配与轮廓匹配	B.模板匹配与模板匹配	C.模板匹配与找边缘算子	D.找边缘算子与找边缘算子	A	
22	颜色特征识别不会用到哪个算子？	A.颜色匹配	B.边缘检测	C.霍夫变换	D.霍夫变换	B	
23	霍夫变换算子必须与下列（）算子配合使用，否则没有意义。	A.模板匹配	B.边缘检测	C.霍夫变换	D.霍夫变换	C	
24	以下哪个图标指的是深度学习检测（）。	A. 	B. 	C. 	D. 	C	
25	形态学处理中算子，形态学方法包括（）。	A.膨胀	B.腐蚀	C.开运算	D. ABC	D	
26	边缘检测算子包括哪些？默认图形大小全局的多少？	A. 4	B. 4	C. 4	D. 4	D	
27	去噪算子包括多少步滤波算子？	A. 9	B. 10	C. 11	D. 12	C	
28	霍夫变换的输出参数，哪一个表示滤波时间（）。	A. cosTime	B. exosusTime	C. timeOutLen	D. runtime	B	
29	平滑滤波即在尽量保留图像细节特征的前提下对目标图像的噪声进行抑制，那么下列哪一种类型不是平滑滤波（）。	A. 中值滤波	B. 低通滤波	C. 高通滤波	D. 均值滤波	B	
30	图像二值化算子，可以将感兴趣区域内的灰度图像转换为二值图，得到感兴趣区域二值化图像，下列哪个不属于图像二值化图像处理类型（）。	A. 硬阈值	B. 局部阈值	C. 软阈值	D. 自动阈值	C	
31	MP软件识别到二维码算法中支持解码类型包括（）。	A. DM码	B. DQ码	C. AC码	D. DC码	A	
32	以下哪个图标指的是仿真实验（）。	A. 	B. 	C. 	D. 	A	2
33	图像二值化算子，可以通过调节阈值来获取预期的图像，调节的阈值是其灰度（）。	A. 图像的像素点	B. 图像的RGB值	C. 图像的Gray值	D. 图像的亮度	C	
34	当滤波算子用于运行参数时，默认图形大小全局的多少？	A. 100%	B. 50%	C. 25%	D. 80%	A	
35	颜色提取算子能够提取感兴趣区域的颜色，训练出对应颜色模板，然后输入当前颜色，计算当前颜色与模板颜色的相似度，用于颜色匹配及颜色识别的算法。那么，在训练界面，选择感兴趣区域进行训练，最大支持多少张图训练（）。	A. 48张	B. 32张	C. 25张	D. 16张	B	
36	边缘检测算子有四种方法进行图像处理，下列哪个不是其中之一（）	A. Sobel	B. Prewitt	C. Roberts	D. Risen	D	
37	霍夫变换（霍夫可求）算子中，设置滤波器的数据源有多种，下列不属于数据源的是（）。	A. int类型	B. float类型	C. string类型	D. bool类型	B	
38	当滤波算子用于运行参数时，默认形状是矩形，大小为原图的多少（）。	A. 1/2	B. 1/3	C. 1/4	D. 1/5	C	
39	在使用网络部署算子时，需要在配置编辑界面设置参数，以下哪一个不是需要设置的参数（）。	A. 协议	B. IP地址	C. 端口号	D. 连接对象	D	
40	平滑滤波即在尽量保留图像细节特征的前提下对目标图像的噪声进行抑制，那么下列哪一种类型不是平滑滤波（）。	A. 低通滤波	B. 中值滤波	C. 高通滤波	D. 均值滤波	A	
41	彩色转灰度就是将彩色图像转换为灰度图像，它有几种处理通途（）。	A. 5种	B. 4种	C. 3种	D. 2种	B	
42	当需要将图像按特定形状输出时，也就是选择ROI区域的部分区域选项下的形状选择，那么部分区域选择下形状共有几种（）。	A. 4种	B. 5种	C. 6种	D. 7种	D	
43	当边缘算子用于运行参数时，默认ROI不输入的情况不可以选择（）。	A. 使用窗口ROI	B. 使用外部ROI	C. 使用窗口ROI	D. 使用窗口ROI	B	
44	以下不属于ROI输入的方式是（）。	A. 中心点及边界距离	B. 中心点及边界距离	C. 中心点及边界距离	D. 中心点及边界距离	C	
45	模拟通信系统与数字通信系统的主要区别是（）。	A. 传输速率不一样	B. 传输的信号与数字不一样	C. 调制方式不一样	D. 编码方式不一样	C	
46	下列不属于通信系统与数字通信系统的主要区别是（）。	A. 传输速率不一样	B. 传输的信号与数字不一样	C. 调制方式不一样	D. 编码方式不一样	C	
47	10号信号源中，表示机器人输出信号的地址（）。	A. D1	B. D0	C. DA	D. DS	B	
48	不属于协作机器人的工作空间设置考虑范围的是（）。	A. 碰撞	B. 速度	C. 速度	D. 速度	C	
49	I/O信号叙述错误的是（）。	A. I/O信号分为输入信号和输出信号两大类	B. 输入信号中又可划分为数字量输入信号，模拟量输入信号和组输入信号	C. 输出信号中包括数字量输出信号，不包括模拟量输出信号和组输出信号	D. I/O信号包括模拟信号	C	
50	设置负载参数时，承载能力不仅决定于负载的质量，而且还与机器人运行的速度（）成正比（）成正比。	A. 加速度、方向	B. 加速度、位移	C. 质量、方向	D. 平均速度、位移	A	
51	以下哪种情况下必须再次进行原点位置校准（）。	A. 机器人碰撞后，原点位置校准	B. 机器人重新启动时	C. 每次机器人正常启动系统时	D. 编写程序前	A	
52	PLC中等待时间T1以下且T1000的工步中心点坐标（）。	A. 机器人坐标系的中心	B. 机器人坐标系的中心	C. 世界坐标系的中心	D. 坐标系下的中心点	A	
53	确定机器人坐标系时，相对于其它物体的运动，与机器人通信的其它部件以及运动部件的坐标系是（）。	A. 全局坐标系	B. 关节坐标系	C. 工具坐标系	D. 工件坐标系	C	3
54	原点位置校准是将机器人机械原点位置与电机（）进行对照的操作。	A. 手眼编码器位置	B. 增量编码器的零点	C. 绝对编码器的绝对值	D. 绝对编码器的零点	C	
55	协作机器人的额定负载是指在额定范围内（）所能承受的最大负载允许值。	A. 手腕机械接口处	B. 手臂	C. 末端执行器	D. 机座	A	
56	机器人手部的位姿是由哪两部分参数构成的（）。	A. 位置与速度	B. 姿态与速度	C. 位置与运行状态	D. 姿态与速度	B	
57	按下机器人示教盒上的急停按钮能达到的效果是（）。	A. 关闭伺服驱动单元的电源	B. 机器人立即停止动作	C. 系统出现急停报警	D. 关闭系统电源	B	
58	机器人视觉处理过程通常为（）。①图像信息采集；②图像信息处理；③图像信息输出。	A. ①②③	B. ①③②	C. ①②③	D. ①③②	D	
59	工业坐标系，示教点数不少于（）个。	A. 3	B. 4	C. 5	D. 6	C	
60	指定工具坐标系时，首先应移动机器人（）到指定坐标系。	A. 工具中心点	B. 工具末端中心	C. 第六节末端中心	D. 工具任何位置	B	
61	指定工具坐标系时，每一个示教点的机器人姿态（）。	A. 保持不变	B. 位置变化小一点	C. 位置变化大一点	D. 不同于上一点	A	
62	多个工作坐标系，指定工作坐标系时，可操作动作要（）。	A. 工作坐标系	B. 基本坐标系	C. 关节坐标系	D. 工具坐标系	C	
63	协作机器人程序循环方式在（）。	A. 连续运行	B. 连续运行	C. 条件循环	D. 以上都选	D	
64	位置指令的语法表示为（）。	A. A	B. R	C. S	D. U	D	
65	逻辑结果取反的语法表示为（）。	A. NOT	B. N	C. EDO	D. EU	A	
66	空指令的语法表示为（）。	A. END	B. END	C. END	D. END	B	
67	空指令的语法表示为（）。	A. END	B. END	C. END	D. END	B	
68	空指令的语法表示为（）。	A. END	B. END	C. END	D. END	B	
69	二进制数10111101等于十进制数的（）。	A. 92	B. 93	C. 94	D. 95	C	
70	PLC中等待时间T1以下且T1000的工步中心点坐标（）。	A. 机器人坐标系的中心	B. 机器人坐标系的中心	C. 世界坐标系的中心	D. 坐标系下的中心点	A	
71	在输入到输出寄存器（）寄存器中的内容复制到输出块端子上。	A. 输入寄存器	B. 输入输出接口	C. 中央处理单元	D. 通信接口	A	
72	下列不属于PLC硬件系统组成部分的是（）。	A. 用户程序	B. 输入输出接口	C. 中央处理单元	D. 通信接口	A	
73	“S5T#s.70ms”表示（）。	A. 16位SSTIME型数据	B. 16位TIME型数据	C. 32位SSTIME型数据	D. 32位TIME型数据	A	
74	WORD（字）表示16位（）二进制数，INT（整数）是16位（）二进制数。	A. 有、正	B. 有、正	C. 有、正	D. 有、正	A	
75	WORD（字）表示16位（）二进制数，INT（整数）是16位（）二进制数。	A. 有、正	B. 有、正	C. 有、正	D. 有、正	A	
76	不能以字节为单位的存储器是（）。	A. 输入映像	B. 输出映像	C. 内部存储器	D. 外存储器	D	
77	输入采样阶段，PLC的CPU对每个输入端子进行扫描，将输入信号送入（）。	A. 外部存储器（PI）	B. 累加器（ACCU）	C. 输入映像寄存器（PII）	D. 数据块（DB/DI）	C	4
78	ET200S基于（）的分布式I/O。	A. MPI	B. PROFIBUS-DP	C. PROFIBUS-PA	D. PROFIBUS-FMS	B	
79	MPI在传输数据时能传1个字节，MPI在传输数据时能传（）个字节。	A. 1	B. 2	C. 3	D. 4	C	
80	定时时间如果S块断电，定时器的当前时间（），线圈重新通电时，又从开始定时。	A. 清除，预设值TV	B. 清除，当前值	C. 保持不变，预设值TV	D. 保持不变，当前值	C	
81	在加计数器的设置输入s端的（），将PV端指定的预置值送入计数寄存器。	A. 高电平	B. 低电平	C. 上升沿	D. 下降沿	C	
82	用户程序提供一些通用的指令块，以便控制一类或相同的部件，通用指令块提供的参数说明各部件的控制差异，这种编程方法称为（）。	A. 线性编程	B. 分布式编程	C. 模块化编程	D. 结构化编程	D	
83	S7程序时，启动S7的符号是（）。	A. OB10	B. OB1	C. FC1	D. FB1	B	
84	调用（）时要用到指定参数寄存器。	A. PRBFC	B. SP4FC	C. FC1	D. SP4FC	D	

多项选择题

序号	题目	选项A	选项B	选项C	选项D	答案	类别
1	下列哪些属于面向对象的特征（）。	A.封装	B.继承	C.多态	D.抽象	ABCD	1
2	有关进程的描述中，（）是正确的。	A.进程执行的相对速度不能由进程自己来控制	B.利用信号量的P.V操作可以交换大量信息	C.同步是指并发进程之间存在的一种制约关系	D.并发进程在访问共享资源时，不可能出现与时间有关的错误	AB	
3	将分区管理发展为分页管理的主要目的是（）。	A.提高系统的吞吐量	B.提高系统的并发性	C.提高内存的利用率	D.使系统能运行更大的程序	AC	
4	下面会引起进程创建的事件是（）。	A.用户登录	B.设备中断	C.作业调度	D.执行系统调用	AD	
5	下列的哪些特性是为多道操作系统特意准备的（）。	A.特权指令	B.系统态/用户态系统	C.时钟	D.跳转指令	AD	
6	下列哪些属于面向对象的特征（）。	A.封装	B.继承	C.多态	D.抽象	ABCD	
7	多道程序系统的运行必须要依赖（）硬件机构的支持。	A.通道	B.中断	C.鼠标	D.光盘	AB	
8	下列四个选项描述的时间组成了周转时间，其中可能发生多次的是（）。	A.等待I/O操作完成的时间	B.作业在外存后备队列上等待作业调度的时间	C.进程在CPU上执行时间	D.进程在就绪队列上等待进程调度的时间	ABCD	
9	下列存储器（）可以用来存储页表。	A.Cache	B.磁盘	C.主存	D.块表	BC	
10	选择排队作业中等待时间最长的作业优先调度，该调度算法可能不是（）。	A.先来先服务调度算法	B.高响应比优先调度算法	C.优先权调度算法	D.短作业优先调度算法	AD	
11	以下哪几个图标对应关系是正确的（）。	A. 	B. 	C. 	D. 	ABCD	2
12	识别类算子中，字符识别算子能对视野里的文本自动定位以及字符识别。它拥有两种功能算法，分别是（）。	A.OCG算法	B.OCR算法	C.OCH算法	D.OCV算法	BD	
13	逻辑控制类算子中，容器算子可以对数据进行“存放”与“取出”操作，它的操作类型有（）种。	A.写入容器	B.访问容器	C.创建顺序容器	D.创建循环容器	BCD	
14	在各类算子中，有很多图标相同但是功能不同的算子，下列图标相同的算子有（）。	A.分析脚本算子与FTP客户端算子	B.模板比对算子与轮廓比对算子	C.串口配置算子与网络配置算子	D.深度学习分类算子与深度学习像素分类算子	ABD	
15	当需要对某一场景进行物体标定时，需要先做一个标定文件。在制作N点标定是我们可以自定义点数，下列定义点数符合要求的是（）。	A.3点	B.6点	C.9点	D.12点	BC	
16	识别功能区的算子可以进行字符、条形码等内容识别。那么下列哪几个是该区算子（）。	A.条形码	B.二维码	C.字符识别	D.数据识别	ABC	
17	当用到网络配置算子时，需要选择服务协议，下列哪几个是网络配置中的协议（）。	A.TCP服务器	B.UDP	C.ICMP	D.TCP客户端	ABD	
18	逻辑控制功能算子中，分支节点算子的使用需要开始就设置端口条件，那么，添加条件支持哪几种数据类型（）。	A.real	B.int	C.string	D.bool	BCD	
19	数学表达式算子支持参数包括哪几种类型（）。	A.整型	B.浮点数	C.字符串	D.实数	AB	
20	坐标转换算子可以将图片中的像素信息在导入标定文件的情况下转化为外部设备的坐标信息，那么它可以转化为哪几种类型（）。	A.点的转换	B.线段的转换	C.圆的转换	D.直线的转换	ABCD	
21	协作机器人系统硬件组成包括（）。	A.机器人本体	B.工具端	C.示教器	D.控制柜	ABCD	3
22	协作机器人前三轴称为（）或（）。	A.基本轴	B.行走轴	C.主轴	D.外部轴	AC	
23	进行外部设备通信时要进行（）参数调整。	A.端口号	B.IP地址	C.通信方式	D.波特率	ABC	
24	机器人2D视觉软件通常可以获取工作的（）。	A.X坐标值	B.Y坐标值	C.X坐标偏移值	D.Y坐标偏移值	AB	
25	协作机器人系统控制指令中，哪个不正确（）。	A.Loop	B.JUMP	C.Move	D.AOUT	BD	
26	协作机器人移动指令包括（）方式。	A.轴动运动	B.直线运动	C.偏移运动	D.轨迹运动	ABCD	
27	协作机器人轨迹运动指令支持（）方式。	A.moveP	B.Arc	C.joint	D.Cir	ABC	
28	协作机器人安全输入I/O包括（）。	A.SI00	B.SI10	C.SI01	D.S001	ABC	
29	协作机器人系统上电前准备包括（）。	A.检查机器人与控制柜是否连接完好	B.模式选择按钮是否处于正确位置	C.示教器急停开关处于弹起状态	D.确保机器人不会碰到周围人员或设备	ABCD	
30	协作机器人控制柜面板上包括哪些接口（）。	A.以太网接口	B.外部电气接口	C.USB接口	D.Modbus RTU接口	ABCD	
31	PLC温控模块在选取时要考虑（）。	A.温度范围	B.精度	C.广度	D.使用时间	AB	
32	通常的工业现场的模拟量信号有（）。	A.温度范围	B.压力	C.湿度	D.亮度	AB	
33	PLC型号选择的两个重要原则（）。	A.经济性原则	B.安全性原则	C.随意性原则	D.地区性原则	AB	
34	下列哪几项是开放式网络协议（）。	A.MPI	B.Profinet	C.工业以太网	D.Profinet	DCB	
35	下列哪些故障会导致CPU的BF灯亮（）。	A.掉站	B.设备名称不对	C.程序故障	D.拓扑错误	ABCD	
36	下列说法错误的是（）。	A.OB1的优先级最高	B.所有的OB块可以互相调用	C.Step7中定时器最大定时时间为9999s	D.计数器必须附初值	ABCD	4
37	下列说法错误的是（）。	A.外部接线是常闭的开关在LAD程序中须使用常闭触点	B.在不同的程序块中可以使用同一个线圈作为输出	C.RS触发器是复位优先触发器	D.中间输出线圈指令不影响RLO	ABC	
38	下列哪些可以作为1214DCDCDC的编程语言（）。	A.LAD	B.STL	C.FBD	D.SCL	ACD	
39	顺序功能图的基本结构包括以下哪些部分（）。	A.步	B.转移方向	C.转移条件	D.动作	ABCD	
40	下列哪些属于定时器的定时精度（）。	A.1ms	B.10ms	C.100ms	D.1min	ABC	
41	只有（）和（）可以使用立即指令。	A.输入点	B.入栈	C.出栈	D.输出点	AD	
42	1214DCDCDC本机包括（）。	A.14路输入	B.10路输出	C.两路模拟量输入	D.两路模拟量输出	ABC	

判断题

序号	题目	选项	答案	类别
1	在JAVA语言中, float f=3.4。	A. 正确 B. 错误	B	1
2	为了实现CPU与外部设备间最大的并行性, 应采用中断技术。	A. 正确 B. 错误	B	
3	以线程作为系统调度的基本单位, 减少了系统的时空开销。	A. 正确 B. 错误	A	
4	多个进程在一段时间内以交替方式都得到运行的特性称作进程的并发性。	A. 正确 B. 错误	A	
5	实时操作系统追求的目标之一是充分利用内存。	A. 正确 B. 错误	B	
6	在JAVA语言中, String是最基本的数据类型。	A. 正确 B. 错误	B	
7	引进线程提高了系统的并行能力。	A. 正确 B. 错误	A	
8	现代操作系统的基本特征是资源共享、操作异步和中断处理。	A. 正确 B. 错误	B	
9	选择在最近的过去很久未访问的页面予以淘汰的算法称为MFU。	A. 正确 B. 错误	B	
10	碎片现象的存在使得内存利用率降低。	A. 正确 B. 错误	A	
11	启用用户模式后, 并开启技术员权限的情况下, 管理员用户可以自定义为技术员分配视觉解决方案中算子的权限。	A. 正确 B. 错误	A	2
12	硬触发模式下, 每执行一次会向相机下发一次软触 发命令; 软触发模式, 则等待相机外触发信号, 从相机获取一帧图像。	A. 正确 B. 错误	B	
13	阈值表示图像中基于像素值的分界点。当设置固定阈值时, 以用户输入的阈值为基准, 将高于阈值的像素点设置为白色, 否则为黑色。	A. 正确 B. 错误	A	
14	开操作是先腐蚀后膨胀, 可以使图像的轮廓变得光滑, 断开狭窄的间断和消除细的突出物。	A. 正确 B. 错误	A	
15	边缘极性表示从图像背景到对象的局部灰度值变化, 通常有任何极性、由暗到明、由明到暗。	A. 正确 B. 错误	B	
16	斑点检测算子的输出结果参数, 主要包含算法处理的时间, 检测斑点个数、面积、周长、圆度、矩形度等。检测到的中心坐标不能作为其他算子点的定位输入。	A. 正确 B. 错误	B	
17	由于斑点检测ROI区域不支持旋转, 当以模板匹配的outCoordinate参数作为该算子的inCoordinate参数输入时, 检测的ROI区域可能因为发生旋转而超出图像区域, 容易引发错误。	A. 正确 B. 错误	A	
18	分支节点的功能是为了实现多个分支流程, 运行时参数数值的不同而执行不同的分支流程。	A. 正确 B. 错误	A	
19	边缘阈值: 设置训练区域内的边缘阈值, 若该值设置较小, 则会提高边缘对比阈值的差值。	A. 正确 B. 错误	B	
20	模板匹配算子输出参数outCoordinate主要用来作为精确定位, 为其他算子提供检测ROI区域定位。	A. 正确 B. 错误	B	
21	用户在示教机器人轨迹时, 不需要调节机器人的速度倍率。	A. 正确 B. 错误	B	3
22	用户坐标系的标定用三点法就可以进行标定。	A. 正确 B. 错误	A	
23	一般情况下, 重复定位精度是呈指数分布的。	A. 正确 B. 错误	B	
24	协作机器人在程序运行的过程中, 不需要让机器人停止, 直接可以将程序运行模式从单步运行改为连续运行。	A. 正确 B. 错误	A	
25	通过协作机器人示教点编写机器人运行程序, 首次进行程序验证可采用慢速单次运行方式进行观察效果。	A. 正确 B. 错误	A	
26	协作机器人工具坐标系标定的标定点数可随意设置。	A. 正确 B. 错误	B	
27	协作机器人的腕部是直接连接、支撑和传动手臂及行走机构的部件。	A. 正确 B. 错误	B	
28	协作机器人的额定负载是指在规范范围内末端执行器所能承受的最大负载允许值。	A. 正确 B. 错误	B	
29	机器人轴进行零点标定与否, 对机器人的功能没有影响。	A. 正确 B. 错误	B	
30	因为协作机器人具有安全自动感应碰撞停止的特点所以在运行时, 可以随意触碰协作机器人机械臂。	A. 正确 B. 错误	B	
31	顺序功能图的五要素是: 步、有向连线、转换、转换条件和动作。	A. 正确 B. 错误	A	4
32	PLC主要由CPU模块、存储器模块、电源模块和输入/输出接口模块五部分组成。	A. 正确 B. 错误	A	
33	在PLC的寻址方式中, W表示字, 一个字占8位。	A. 正确 B. 错误	B	
34	在PLC的寻址方式中, D表示双字, 一个字占32位。	A. 正确 B. 错误	A	
35	电动机正反转控制中, 控制正转和反转的逻辑元件间要实现互锁。	A. 正确 B. 错误	A	
36	低压断路器又称为自动空气开关。	A. 正确 B. 错误	A	
37	PLC的输出方式为晶体管型时, 它适用于直流负载。	A. 正确 B. 错误	A	
38	自锁电路结构的特点是继电器接触器的动合触点与按钮的动合触点串联。	A. 正确 B. 错误	B	
39	PLC的输出方式为晶体管型时, 它适用于直流负载。	A. 正确 B. 错误	A	
40	梯形图中各软元件只有有限个常开触点和常闭触点。	A. 正确 B. 错误	B	
41	如果复位指令的操作数是定时器位(T)或计数器位(C), 会使相应定时器位计数器位复位为0, 并清除定时器或计数器的当前值。	A. 正确 B. 错误	A	
42	PLC的存储器分为系统存储器和用户存储器, 其中系统存储器为ROM或EPPROM结构, 而用户存储器主要为RAM结构。	A. 正确 B. 错误	B	