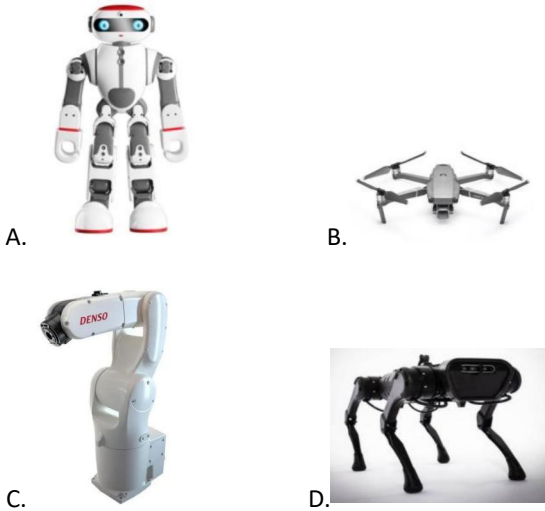


PAAT_机器人编程初级 1 练习题三

(考试时间: 客观题 30 分钟, 操作题 30 分钟; 总分: 100 分)

一、选择题 (共 10 题, 每题 6.5 分, 共 65 分)

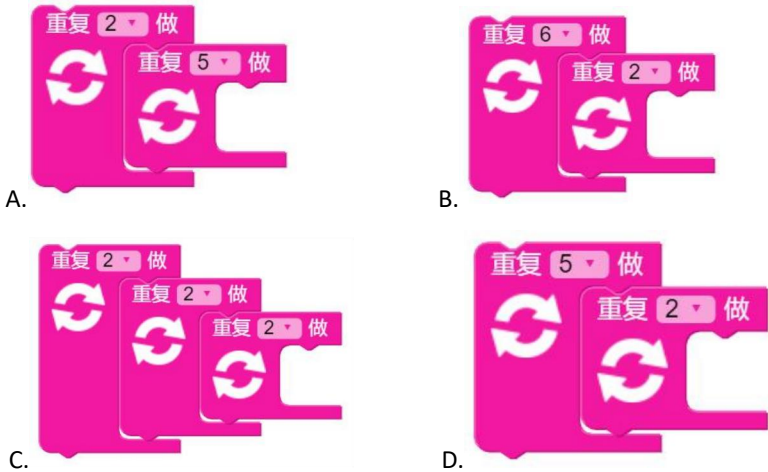
1. 下列机器人中, 属于多足机器人的是 ()



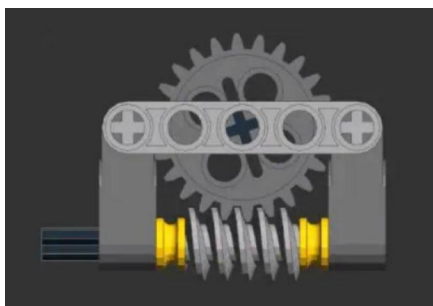
2. 关于齿轮传动说法正确的是 ()

- A. 能够精确地计算传动比
- B. 能够有缓冲保护机械
- C. 传动过程中功率没有损耗
- D. 适合远距离传动

3. 循环是机器人编程中重要的环节, 以下循环执行次数最多的是 ()

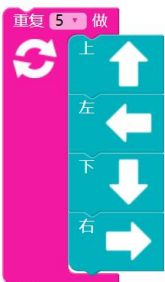


4. 如图所示, 在蜗轮蜗杆传动中, 下述说法中不正确的是 ()




- A.蜗杆是主动件
- B.结构紧凑
- C.传动较为平稳
- D.蜗轮是主动件


5. 下列程序能让机器人按照“南东北西”移动5次的是 (B)




A.



B.



B.




D.


6. 如图所示，正确行驶的程序是 (A)



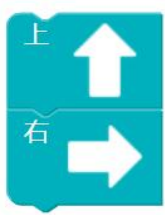
图1




A.



B.



B.



D.

7. 下列选项中起加速作用的齿轮组是 ()

- A. 主动轮比从动轮大
- B. 主动轮比从动轮小
- C. 主动轮与从动轮一样大
- D. 齿轮啮合不能加速

8 . 如图所示, 能让汽车到达P点(停车场)所在位置的程序是 ()

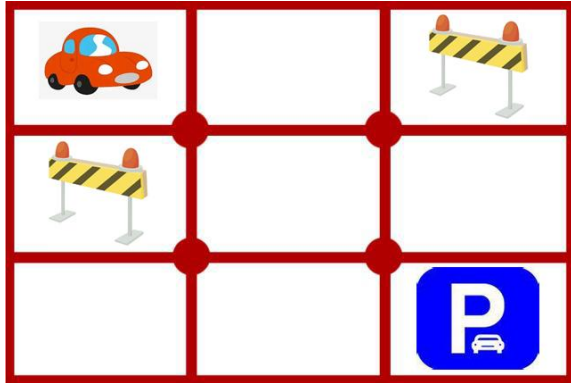
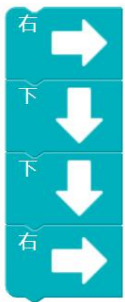


图1



A.



B.



C.

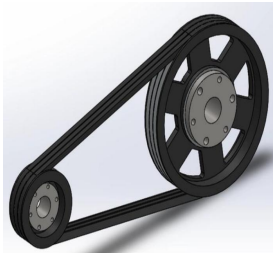


D.

9. 阿基米德曾经说过：“给我一个支点，我就能撬起地球。”提到的机械结构是（ ）

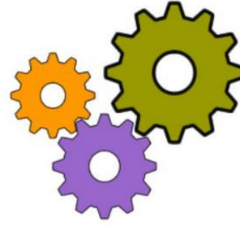
- A. 斜面 B. 滑轮 C. 齿轮 D. 杠杆

10. 骑自行车时，应用的传动方式是（ ）



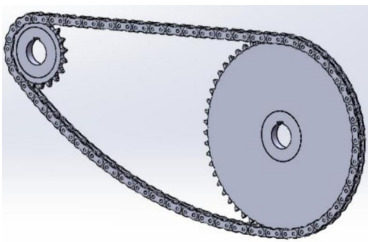
A.

皮带传动



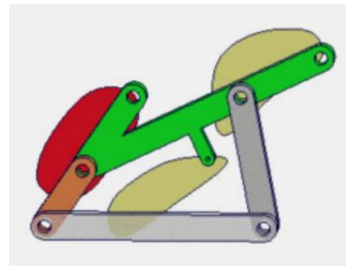
B.

齿轮传动



C.

链传动



D.

连杆传动

二、编程操作（共 1 题，共 35 分）

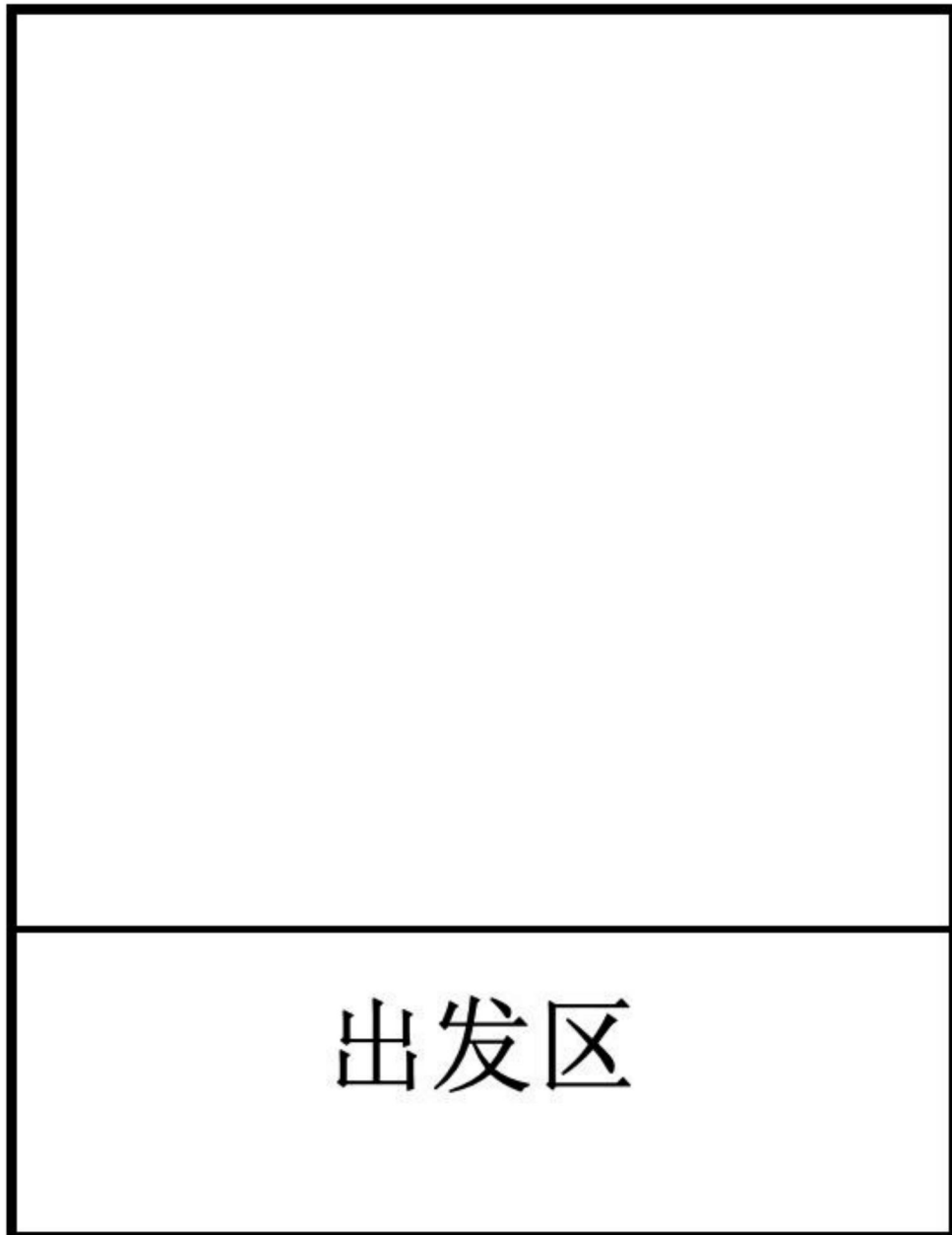
编写程序，让机器人按以下要求

在地图上运行。 任务 1：

机器人出发向前移动 3 秒钟，然后停下；

任务 2：机器人从任务 1 停止的位置再次启动，后退 3 秒钟；

任务 3：机器人最后能够停在任务 1 的出发点（或出发点附近，由考官根据实际情况打分，最后停止的位置如果偏离出发点过于明显，则不得分）。



出发区