

## PAAT\_机器人编程初级 2 练习题五

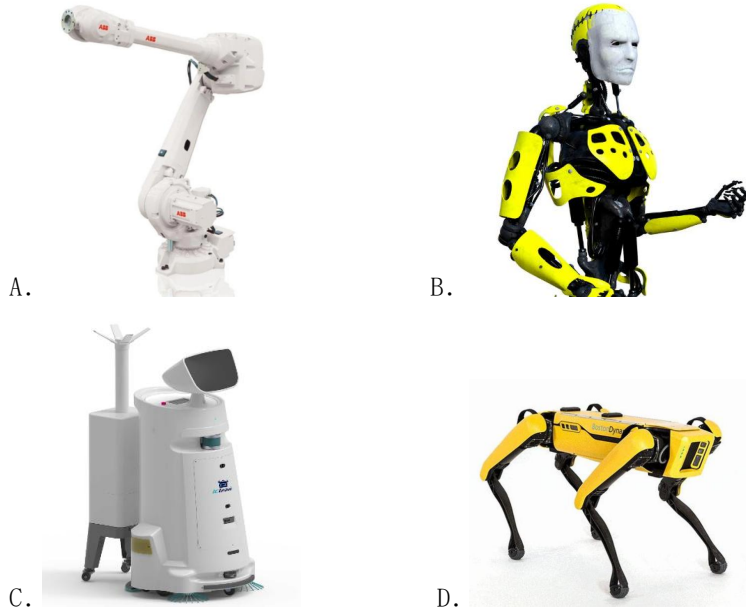
(考试时间: 客观题 30 分钟, 操作题 30 分钟; 总分: 100 分)

### 一、选择题 (每题 6.5 分, 共计 65 分)

1. 同等重量的车辆, 运动结构更适合在沙漠中穿行的是 ( )

- A. 轮式结构
- B. 杠杆结构
- C. 轮轴结构
- D. 履带结构

2. 以下属于工业机器人的是 ( )



3. 运行下列程序, 当机器人在后退, 超声波距离可能是 ( )

```
当 Arduino 启动
初始化电机
重复执行
  如果 超声波距离 >>> < 20 那么
    后退 - 左电机转速 75 右电机转速 60
  否则
    如果 超声波距离 >>> < 30 那么
      前进 - 左电机转速 75 右电机转速 60
    否则
      左转 - 左侧速度 35 右侧速度 30
```

- A. 15      B. 20      C. 25      D. 30

4. 下列物体中应用到了三角形的是 ( )

- A. 金字塔    B. 拉伸门    C 雨刷器    D 订书器

5. 当代机器人家族中，用于生产制造的机器人为（ ）  
 A. 工业机器人 B. 军用机器人 C. 服务机器人 D. 特种机器人

6. 关于轮轴的描述，下列说法错误的是（ ）



A. 轮轴是杠杆的变形 B. 轮轴可能是省力  
 C. 轮轴可能是费力的 D. 轮轴的外形一定是圆形的

7. 下图中哪个是冠齿轮（ ）

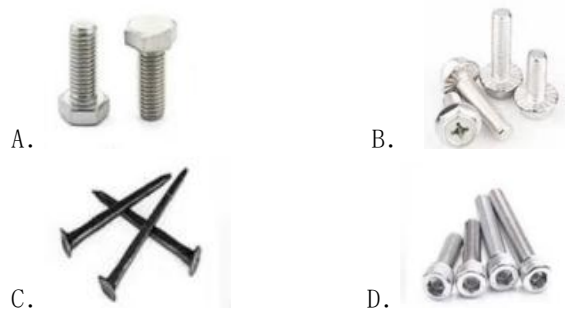


A. a B. b C. c D. d

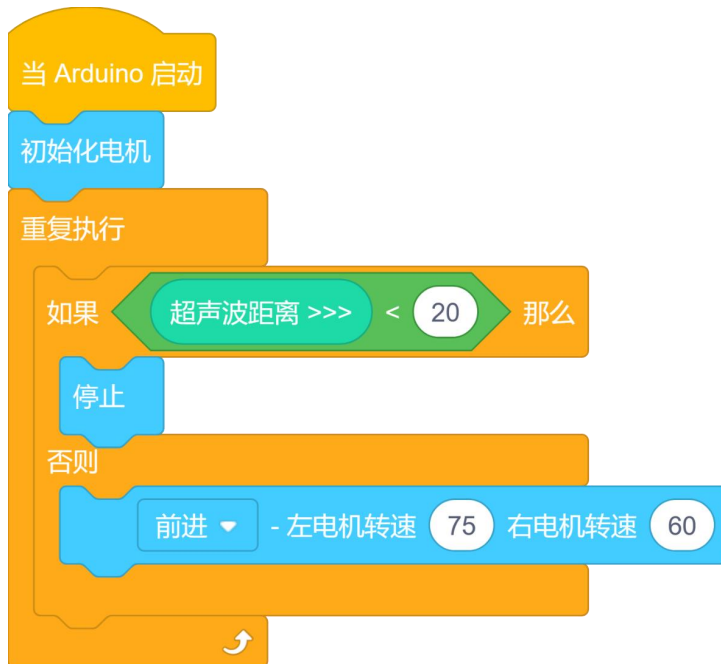
8. 关于蜗轮蜗杆说法正确的是（ ）

A. 蜗杆是主动件 B. 蜗轮是主动件  
 C. 蜗轮蜗杆都不是主动件 D. 两个零件都有可能是主动件

9. 如图，可以配合该工具使用的零件是（ ）



10. 当超声波数值为 20 时，小车的移动轨迹是（ ）



- A. 停止
- B. 倒退
- C. 向前左转
- D. 向前右转

**二、编程操作（共 1 题，共 35 分）**

11. 编写程序，让机器人按以下要求在地图上运行。

- (1) 机器人能够从起点区域出发，并且离开起点区域；
- (2) 机器人能够到达加油站区域，停留 3 秒（可以压线）；
- (3) 机器人能够到达终点区域并停留（可以压线）。

