

2005年注册资产评估师《机电设备评估基础》考试大纲(二十)
PDF转换可能丢失图片或格式，建议阅读原文

https://www.100test.com/kao_ti2020/81/2021_2022_2005_E5_B9_B4_E6_B3_A8_c47_81065.htm

极上除了绕有主磁极绕组外，还绕有补偿绕组，以便抵消转子反应磁动势对气隙主磁通的影响，改善电动机的调速性能；直流主轴电动机都采用轴向强迫通风冷却或热管冷却，以改善冷却效果。直流主轴电动机的基本速度以下为恒转矩范围，在基本速度以上为恒功率范围。直流主轴电动机采用双域调速系统调速。永磁直流伺服电动机的定子磁极是一个永磁体，其转子分为普通型和小惯量型两类。普通型转子永磁直流电动机和小惯量型转子直流电动机各有其自己的特点。永磁直流伺服电动机需用特性曲线和数据表描述其性能。用于数控机床进给伺服系统中的永磁直流伺服电动机主要采用晶体管脉宽调制调速系统调速。

12.交流主轴电动机是经过专门设计的鼠笼式三相异步电动机。与直流主轴电动机相类似，在基本速度以下为恒转矩区，在基本速度以上为恒功率区。恒功率的速度范围只有1：3的速度比，当速度超过一定值后，功率-速度特性曲线会向下倾斜。交流主轴电动机广泛采用矢量控制调速方法进行速度控制。永磁同步交流伺服电动机的定子与普通感应电动机的定子相似，不过其外表面呈多边形，且无外壳，转子由多块永久磁铁和冲片组成。与直流伺服电动机一样，交流伺服电动机的性能也需用数据表和特性曲线来描述。永磁同步交流伺服电动机可以通过改变电动机电源频率来调速。

13.工业机器人由操作机、驱动装置和控制系统三部分组成。工业机器人可按坐标形式、驱动方式、控制方式、使用范围进行分类。

工业机器人有示教编程和语言编程两种编程方式。工业机器人的主要特征参数包括坐标形式、运动自由度、各自由度的动作范围、各自由度的动作速度、额定负载和精度等。工业机器人的技术要求包括外观和结构、电气设备、可靠性和安全性等。14.柔性制造单元有托盘存储库式和机器人直接搬运式两种结构形式。与加工中心相比，它具有更好的柔性，更高的生产率，可实现某些零件的多品种、小批量加工。柔性制造系统的基本功能包括自动加工功能（包括检验、清洗等）、自动搬运功能和将以上两者综合起来的综合软件功能。柔性制造系统由加工、物流、信息流三个子系统组成。柔性制造系统的柔性体现在随机加工能力、容忍故障能力、工作和生产能力的柔性和系统生产纳领的柔性生等方面。

100Test 下载频道开通，各类考试题目直接下载。详细请访问 www.100test.com