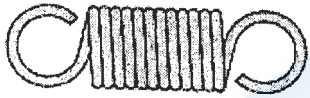


1. (2) 將輪與軸結合為一體，使二者互不滑動的機件宜選用①墊圈②鍵銷③鉚釘④凸緣。
2. (2) 用以支持垂直軸底端之軸承為①徑向軸承②止推軸承③滾珠軸承④橫向軸承。
3. (3) 二軸間距較遠，而速度比又需要精確穩定時，使用下列何種傳動機構為佳①凸輪②線輪③鏈輪④滑輪。
4. (4) 下列何種齒輪組可提供較大的減速比？①內齒輪②螺旋齒輪③針齒輪④蝸桿與蝸輪。
5. (3) 下列有關墊圈之敘述，何者錯誤？①普通墊圈可增加受力面積②齒鎖緊墊圈具有防鬆作用③彈簧墊圈又稱為梅花墊圈④普通墊圈又稱為平墊圈。

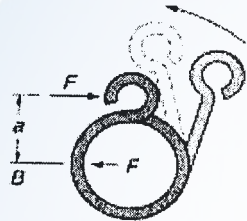
6. (2) 下圖是一種①壓縮彈簧②拉力彈簧③扭力彈簧④平板彈簧。



7. (1) 下圖是一種①壓縮彈簧②拉力彈簧③扭力彈簧④平板彈簧。



8. (3) 下圖是一種①壓縮彈簧②拉力彈簧③扭力彈簧④平板彈簧。

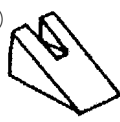


9. (4) 下圖是一種①壓縮彈簧②拉力彈簧③扭力彈簧④平板彈簧。



10. (4) 為能清楚了解較複雜機械元件內部構造、尺寸、形狀等，採用下列那一種視圖最佳①正視圖②立體圖③輔助視圖④剖面圖。
11. (2) 機械元件若為對稱形，可同時看見外部及內部形狀、尺寸之剖面圖是那一種①全剖面圖②半剖面圖③局部剖面圖④旋轉剖面圖。
12. (3) 在 CNS 機械製圖中，標註半徑會用那一個大寫的英文字母加上半徑值①C②D③R④S。
13. (1) 兩相嚙合之齒輪，需有相同之①周節②節徑③外徑④節圓。
14. (4) 下列那一種機構可以把連續圓周運動轉換為間歇圓周運動①齒條與小齒輪機構②曲柄與滑塊機構③肘節機構④日內瓦機構。
15. (3) 下列那一種螺紋最常做為連結機件用①方型螺紋②斜方型螺紋③V 型螺紋④梯型螺紋。
16. (2) 單線螺紋之導螺桿傳動機構，其螺桿之螺距 5 mm，若螺桿轉數 90 rpm，其傳動套筒之移動速度為①5②7.5③10④12.5 mm/s。
17. (3) 單線螺紋之導螺桿傳動機構，其螺桿之螺距 5 mm，若螺桿轉數 120 rpm，其傳動套筒之移動速度為①5②7.5③10④12.5 mm/s。
18. (2) 有一曲柄與滑塊機構，其曲柄迴轉半徑 50 mm，則滑塊移動最大行程為①50②100③150④200 mm。
19. (4) 有一曲柄與滑塊機構，其曲柄迴轉半徑 100 mm，則滑塊移動最大行程為①50②100③150④200 mm。
20. (4) CNS 是①美國②德國③日本④中華民國 國家標準的簡稱。
21. (1) 需加工一個 M8x1.25 之內螺紋孔，要預先鑽削一個① $\phi 6.8$ ② $\phi 7.8$ ③ $\phi 8.0$ ④ $\phi 9.2$ 的孔。
22. (2) 在 CNS 標準中，繪圖之元件外型尺寸常採用①英制②公制③台制④德制。

23. (3) 左列三視圖的立體圖為：① ② ③ ④。



24. (2) 彈簧墊圈有輕級、中級、重級及特重級之分，主要不同在①質料不同②厚度不同③內徑不同④外徑不同。
25. (1) 油封的標稱直徑是指與其配合之①軸徑②軸長③轂徑④轂深。
26. (4) 圓柱型工件，一般用幾個視圖表示①六②四③三④二。
27. (3) 我國標準投影法係採用①第一角法②第二角法③第一、第三角法同時適用④第四角法。
28. (3) 依中華民國國家標準，金屬材料代號 S45C，其 S 係表示①硫②碳③鋼④錳。
29. (3) 有 20 齒和 40 齒的齒輪嚙合傳動，如果 20 齒的齒輪旋轉 20 圈時，則 40 齒的齒輪應旋轉①40②20③10④5 圈。
30. (4) A 皮帶輪直徑為 20cm，轉速為 240rpm，帶動 B 皮帶輪，轉速為 96rpm，則 B 皮帶輪的直徑為多少①65cm②60cm③55cm④50cm。
31. (1) 雙線螺紋旋轉一圈，沿其軸向移動的距離稱為①導程②節距③節徑④螺距。
32. (4) 在車床上無法車削加工之工作為？①外錐角②外徑溝槽③偏心軸④方孔。
33. (3) 可防止齒輪、軸承等機件發生軸向運動者為①銷②鍵③扣環④固定螺釘。
34. (1) 一般鑽床用來夾持鑽頭的夾具是①三爪連動夾頭②四爪單動夾頭③鑽帽④虎鉗。
35. (4) 下列傳動元件，何者在驅動中不會產生滑動①V 型皮帶②平皮帶③圓形皮帶④齒形皮帶。
36. (4) 下列何種傳動元件背隙較小？①正齒輪②斜齒輪③螺旋齒輪④簡諧齒輪。
37. (4) 下列分度盤傳動組件機構，哪一種精度較高①日內瓦機輪②蝸桿與蝸輪③棘輪④動力輥輪式。
38. (3) C 型扣環之主要用途為①夾緊用②潤滑用③防止傳動件脫落④定位用。
39. (2) 下列何者傳動摩擦力最小①滑動套筒式②滾珠套筒式③V 型槽滑軌④T 型槽滑軌。
40. (3) 具有結合、調節距離及傳遞動力的機件是①鍵②齒輪③螺桿④軸承。
41. (1) 具有連結輪與軸並可傳遞大動力之機件是①鍵②齒輪③螺桿④軸承。
42. (4) 具有支撐轉動輪軸的機件是①鍵②齒輪③螺桿④軸承。
43. (2) 具有可傳遞動力或改變轉動方向並有簡單變速的機件是①鍵②齒輪③螺桿④軸承。
44. (3) 下列有關滾珠螺桿的特性敘述，何者有誤？①摩擦係數低②定位精度高③背隙比較大④效率高。
45. (2) 下列何種機件可以將圓周運動轉換成直線運動？①齒輪②凸輪③日內瓦輪④摩擦輪。
46. (1) 選用減速機時，首要考量的因素為①減速比②負載荷重③減速上限④傳動效率。
47. (2) 下列何種機件無法將圓周運動轉換成直線運動？①凸輪②日內瓦輪③輸送帶④曲柄與滑塊。
48. (3) 下列何種機件無法將圓周運動轉換成間歇運動？①凸輪②日內瓦輪③皮帶輪④棘輪。
49. (1) 下列何種機件可以產生倍力運動？①肘節②日內瓦輪③輸送帶④棘輪。
50. (3) 下列何種傳動機件在運動時噪音較小？①鏈條②齒輪③時規皮帶④連桿機構。
51. (3) 齒輪為一種①結構②連結③傳動④密封 機件。
52. (2) 鍵與銷為一種①結構②連結③傳動④密封 機件。
53. (4) O 型環為一種①結構②連結③傳動④密封 機件。
54. (1) 在連結機件中使用數量最多、次數最頻繁的是①螺絲和螺帽②C 型扣環③定位銷④彈簧。
55. (1) 鋁擠型桿為一種①結構②連結③傳動④密封 機件。
56. (1) 軸承為一種①固定用②連結用③傳動用④控制用 機件。
57. (2) 鉚釘為一種①固定用②連結用③傳動用④控制用 機件。
58. (3) 導螺桿為一種①固定用②連結用③傳動用④控制用 機件。
59. (4) 曲柄與連桿為一種①固定用②連結用③傳動用④控制用 機件。
60. (2) 如下圖所示，是一種①點焊螺帽②凸緣防鬆螺帽③U 型防鬆螺帽④法蘭型螺帽。



61. (3) 如下圖所示，是一種①點焊螺帽②凸緣防鬆螺帽③U 型防鬆螺帽④法蘭型螺帽。



62. (4) 如下圖所示，是一種①點焊螺帽②凸緣防鬆螺帽③U 型防鬆螺帽④法蘭型螺帽。

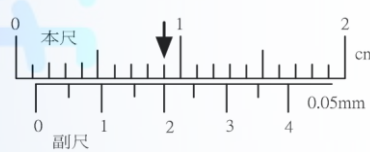


63. (1) 如下圖所示，是一種①點焊螺帽②凸緣防鬆螺帽③U 型防鬆螺帽④法蘭型螺帽。



17000 機電整合 丙級 工作項目 02：儀表及工具使用

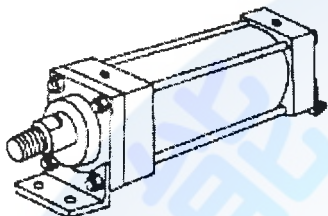
1. (1) 裝配或安裝機件時，應避免使用下列何種手槌①鐵槌②銅槌③橡膠槌④塑膠槌。
2. (3) 經常要鬆緊的六角螺帽，應選用下列何種扳手①管②活動③開口④扭力 扳手。
3. (4) 圓形工件在外徑表面鑽孔時，其挾持的方式宜選用①平行虎鉗②鋼絲鉗③C 形夾④V 形枕。
4. (3) 以三用電表量測電阻值，若選擇開關置於 $R \times 100$ 檔，當指針指示於 20，則該電阻值為① 20Ω ② 200Ω ③ $2k\Omega$ ④ $20k\Omega$ 。
5. (2) 共陰極七段顯示器一般使用何種 TTL IC 解碼？①7447②7448③7449④8051。
6. (1) 共陽極七段顯示器一般使用何種 TTL IC 解碼？①7447②7448③7449④8051。
7. (3) 使用 DC24V 電源時，要供應 TTL IC 解碼七段顯示器電源，應加裝下列何種穩壓器？①7447②7448③7805④7812。
8. (4) 共陰極七段顯示器使用 7448 解碼輸入端為 1011，則七段顯示器顯示數字為①1②2③3④4。
9. (3) 共陰極七段顯示器使用 7448 解碼輸入端為 1100，則七段顯示器顯示數字為①1②2③3④4。
10. (2) 共陽極七段顯示器使用 7447 解碼輸入端為 0010，則七段顯示器顯示數字為①1②2③3④4。
11. (3) 共陽極七段顯示器使用 7447 解碼輸入端為 0011，則七段顯示器顯示數字為①1②2③3④4。
12. (1) 有一支 $\phi 40 \times 300$ st 之氣壓缸以等速移動，經測量，得知後端至前端時間為 3 sec，其移動速度為①100 mm/sec②150 mm/sec③200 mm/sec④250 mm/sec。
13. (2) 有一支 $\phi 40 \times 300$ st 之氣壓缸以等速移動，經測量，得知後端至前端時間為 2 sec，其移動速度為①100 mm/sec②150 mm/sec③200 mm/sec④250 mm/sec。
14. (4) 下列何者不是扭力矩的使用單位①kg-cm②N-m③lb-ft④PSI。
15. (3) 拆鎖六角螺絲使用何種工具最不會傷害螺絲頭①活動扳手②管鉗扳手③梅花扳手④鯉魚鉗。
16. (2) 砂輪機之鎖緊砂輪片用的螺絲，隨砂輪機之旋轉方向應使用①順向螺紋②逆向螺紋③錐度螺紋④因廠家不同。
17. (3) 轉速計的單位，以分鐘計算應為①lpm②rps③rpm④ppm。
18. (3) 螺紋分厘卡是度量螺紋之①外徑②底徑③節徑④螺距。
19. (2) 環規（樣圈）測量工件外徑，其通過端可檢驗工件直徑之①最小②最大③公稱④實測 尺寸。
20. (4) 塞規（樣柱）測量工件時，其通過端及不通過端均通過時，則表示該工件之尺寸為①合格②尚可③過小④過大。
21. (4) 用起子拆螺絲釘時，若不易拆下，正確做法應為①用榔頭敲下②用斜口鉗夾持取下③用電動起子④先加少許潤滑油稍後再拆。
22. (2) 電烙鐵用畢應放置於①橡膠墊上②烙鐵架內③尖嘴鉗上④桌面上。
23. (3) 以歐姆表測量電容器，若指示為 0Ω 時，表示該電容器為①斷路②充電已滿③短路④正常。
24. (3) 使用交流電壓表時須考慮①正負方向②極性③量度範圍④相序。

25. (3) 機械功率之單位為馬力，1 馬力等於①76 瓦②760 瓦③746 瓦④700 瓦。
26. (1) Y 型壓著端子 1.25-3 所使用的線徑是多少 mm^2 ①1.25②2③3④4。
27. (2) Y 型壓著端子固定的螺絲為 M4，線徑為 2mm^2 ，則壓著端子的編號為①1.25-4②2-4③4-2④4-1.25。
28. (3) 以手工鋸鋸薄管時，適當的齒數為每 25.4 公厘多少齒①28②30③32④34。
29. (1) 一個接線端子最多可接幾個壓著端子①2 個②3 個③4 個④5 個。
30. (4) 下列那一項傳統加工工作不須戴安全眼鏡①車床②銑床③研磨工作④銼削工作。
31. (3) 砂輪機啟動時，操作員應站在砂輪機之①前面②後面③側面④任何地點。
32. (1) 鑽頭大小與轉數調整有何關係？①鑽頭小，轉數調快②鑽頭小，轉數調慢③鑽頭大，轉數調快④無關。
33. (4) 使用三用電錶歐姆檔量測空接繼電器的 a 接點，其量出電阻值為① 0Ω ② $100\sim 500\Omega$ ③ $1\text{k}\sim 10\text{k}\Omega$ ④ $\infty\Omega$ 。
34. (1) 使用三用電錶歐姆檔量測空接繼電器的 b 接點，其量出電阻值為① 0Ω ② $100\sim 500\Omega$ ③ $1\text{k}\sim 10\text{k}\Omega$ ④ $\infty\Omega$ 。
35. (2) 使用三用電錶歐姆檔量測繼電器的線圈接點，其電阻值為①無歐姆值②有歐姆值③歐姆值無限大④斷路。
36. (4) 下列量具何者通常用來檢查滑台移動平行度及定位精度①尺規②水平儀③碼錶④指示量表。
37. (1) 下列量具何者可用來調整機台水平度①水平儀②鋼尺③扭力計④測微器。
38. (3) 下列何者不屬於三用電表可量測項目①電壓②電流③電感④電阻。
39. (3) 下列何種元件可用於壓力檢出的開關用？①壓力表②壓力計③壓力開關④調壓閥。
40. (3) 使用三用電表測量時，需以串聯方式測量的為何者？①電阻②電壓③電流④電感。
41. (2) 梅花扳手 21×23 係指①寬與長的尺寸②雙頭端使用尺寸③手柄長度範圍④雙頭端與柄所成角度。
42. (2) 下列何者不屬於游標卡尺可量測項目①深度②輪廓③內徑④外徑。
43. (3) 利用三用電表量測未知交流電壓時，需先將檔位調至何處較合適？①ACV 200V②ACV 50V③ACV 1000V④任意。
44. (3) 液壓油的流量常以 LPM 表示，若標示為 10LPM，表示相當於①1 公升/分鐘②10 公乘/分鐘③10000 CC/分鐘④0.1 立方公尺/分鐘。
45. (4) 電容的單位為何？①亨利②安培③伏特④法拉。
46. (3)  圖示為游標卡尺量測後之顯示，箭頭標示本尺與副尺吻合線，請問由此可知量測之尺寸為何？①0.12mm②0.1mm③1.2mm④1.3mm。
47. (1) 量測儀器對同一待測工件，以相同量測過程作多次重複量測時，其量測結果的分散程度稱為①精密度(Precision)②靈敏度(Sensitivity)③準確度(Accuracy)④解析度(Resolution)。
48. (3) 由量測儀器實際取得之量測值與真值間的差異程度，稱為①精密度(Precision)②靈敏度(Sensitivity)③準確度(Accuracy)④解析度(Resolution)。
49. (4) 何者為二次元量測之量具？①機械式量表②游標卡尺③分厘卡④光學投影機。
50. (2) 有一游標卡尺，本尺最小刻度為 1mm，副尺 39mm 分成 20 等分，則此游標卡尺之最小讀數為①0.02mm②0.05mm③0.5mm④0.1mm。
51. (4) 何者不是機械式量錶(Dial Gage)的用途？①平行度檢驗②同心度檢驗③真圓度檢驗④直接量測長度值。
52. (3) 分厘卡螺桿採用之螺距為 0.5mm 之單線螺紋，套筒上等分刻劃 50 格，則最小讀數為①0.05mm②0.1mm③0.01mm④0.02mm。
53. (3) 活動扳手開口與桿柄之間的角度成① 0° ② 15° ③ 22.5° ④ 90° 。
54. (3) 使用螺絲起子拆裝螺絲時，起子與螺絲面要成① 0° ② 45° ③ 90° ④ 180° 。
55. (1) 夾持小物件時，使用何者工具較適合？①尖嘴鉗②固定鉗③電工鉗④鯉魚鉗。
56. (4) 利用三用電表歐姆檔量測保險絲時，若燒壞，則量得之電阻值為① 0Ω ② $100\sim 500\Omega$ ③ $1\text{k}\sim 10\text{k}\Omega$ ④ $\infty\Omega$ 。
57. (2) 以三用電表量測未知電壓時，應先選擇從何處開始測量？①最低檔②最高檔③任一檔④中間檔。
58. (2) 以三用電表量測未知電流時，應先選擇從何處開始測量？①最低檔②最高檔③任一檔④中間檔。
59. (1) 一般型電氣元件，下列何者是有記憶特性？①計數器②計時器③繼電器④按鈕開關。

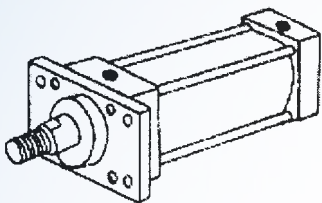
60. (4) 一般型電氣元件，下列何者是無記憶特性？①計數器②壓扣開關③切換開關④按鈕開關。
61. (4) 氣壓近接感測裝置不適用於哪個場合？①環境操作溫度較高②需防火、防爆③受磁場、音波干擾④受氣流干擾。
62. (2) 有關活動扳手(monkey wrench)，下列描述何者有誤？①鉗口開度大小在一定範圍內可調整②方便性相當高，盡量使用③規格大小以鉗口處至手柄末端的長度稱呼之④鎖緊螺絲用力方向，以向活動爪方向使力。
63. (2) 在平板上劃平行線，較適當的工具是①分規②劃線台③單腳卡④圓規。

17000 機電整合 丙級 工作項目 03：氣壓、油壓元件認識與迴路裝配

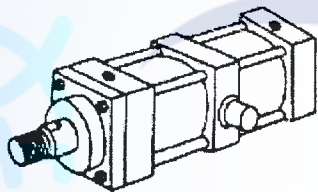
1. (1) 下圖是氣油壓缸的何種安裝形式①LB 型②FA 型③TC 型④CB 型。



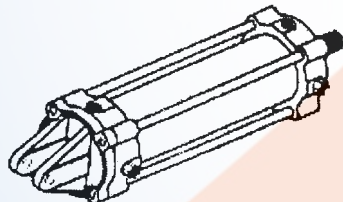
2. (2) 下圖是氣油壓缸的何種安裝形式？①LB 型②FA 型③TC 型④CB 型。



3. (3) 下圖是氣油壓缸的何種安裝形式①LB 型②FA 型③TC 型④CB 型。

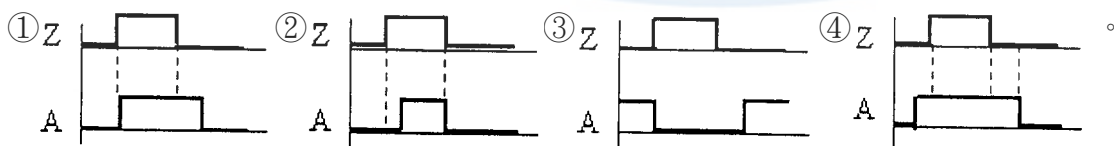
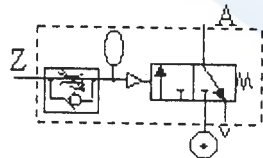


4. (4) 下圖是氣油壓缸的何種安裝形式①LB 型②FA 型③TC 型④CB 型。

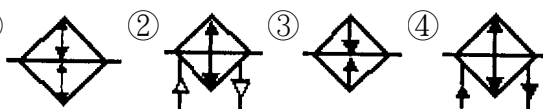


5. (1) 真空吸盤的吸力大小①正比於吸附直徑及真空度②反比於吸附直徑③反比於真空度④與吸附直徑無關。
6. (3) 要用一個控制閥接上氣源就可使氣壓缸能連續往復運動，宜使用①雙邊電磁閥②單邊電磁閥③脈衝控制閥④延時閥。
7. (2) 物料分離氣壓缸是使用雙活塞桿進行下列那一種順序動作，達到輸送帶上物料分離之目的①A+B+B-A-②A+B+A-B-③A+A-B+B-④A+B-A-B+。

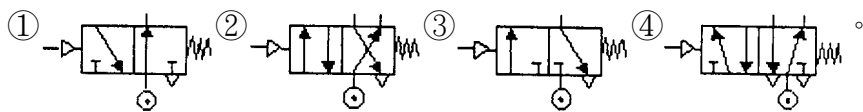
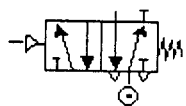
8. (1) 左圖氣壓計時器之信號時序圖為



9. (4) 下列何者為水冷式冷卻器之符號①②③④。



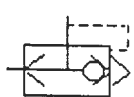
10. (3) 左圖和下列何者功能是相同的



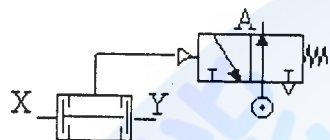
11. (2) 左圖表示氣壓缸①具前進及後退可調式緩衝功能②具後退可調式緩衝功能③具前進可調式緩衝功能④具前後緩衝又可調整活塞之移動速度。



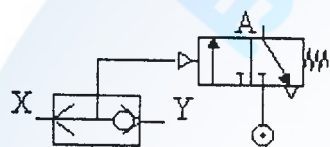
12. (4) 左圖為①梭動閥②雙壓閥③引導型梭動閥④快速排氣閥 之符號。



13. (1) 下圖輸入 X 及 Y、輸出 A，其邏輯關係為① $A = \overline{X} + \overline{Y}$ ② $A = \overline{X} \cdot \overline{Y}$ ③ $A = \overline{X} + Y$ ④ $A = X \cdot \overline{Y}$ 。



14. (1) 下圖輸入 X 及 Y、輸出 A，其邏輯關係為① $A = X + Y$ ② $A = X \cdot Y$ ③ $A = Y$ ④ $A = X$ 。



15. (2) 氣壓潤滑給油器是根據①巴斯卡原理②文氏管原理③毛細管原理④浮力原理 設計製作而成的。

16. (2) 氣壓缸具有 $\phi 40 \times 16 \times 150$ ST 之標註係表示①氣壓缸缸筒外徑 40 mm②氣壓缸缸筒內徑 40 mm③氣壓缸缸筒內徑 16 mm④氣壓缸缸筒內徑 150 mm。

17. (1) 氣壓缸具有 $\phi 40 \times 16 \times 150$ ST 之標註係表示①氣壓缸活塞桿徑 16 mm②氣壓缸活塞桿徑 40 mm③氣壓缸活塞桿徑 150 mm④氣壓缸緩衝長度 16 mm。

18. (3) 氣壓缸具有 $\phi 40 \times 16 \times 150$ ST 之標註係表示①總長度 150 mm②總長度 40 mm③氣壓缸的行程 150 mm④氣壓缸的行程 40 mm。

19. (4) 下列何者非加裝蓄壓器的主要功能①節省消耗能源②吸收脈動壓力③吸收衝擊壓力④增加油壓泵驅動馬力。

20. (2) 要使油壓缸之移動速度加快，下列何種裝置或迴路無效①差動迴路②減壓迴路③高-低壓泵④蓄壓器迴路。

21. (4) 在油壓迴路中，止回閥有多種功能，何者不是其功用之一①建立基本作動壓力②做為過濾器安全保護用③預防油壓泵逆轉④提高系統壓力。

22. (3) 在氣壓系統中低負載之真空吸盤，一般會以何種方式產生真空源①使用真空泵②使用減壓閥③使用真空產生器④使用調壓閥。

23. (1) 下列何種螺紋必須使用止洩膠帶(Tape seal)防止洩漏①錐度管螺紋②平行管螺紋③圓頭螺紋④梯形螺紋。

24. (4) 油壓缸或油壓馬達在靜止時要防止游動，可用下列何種閥件來達到目的①減壓閥②壓力開關③流量控制閥④引導型止回閥。

25. (4) 下列何者不是壓力的單位①PSI② kgf/cm^2 ③bar④ kgf-cm 。

26. (3) 液壓油的流量單位在公制常以 LPM 表示，其中 L 為公升等於① 10^1cc ② 10^2cc ③ 10^3cc ④ 10^4cc 。

27. (1) 一個 20 公升之貯氣桶內充滿 6 kgf/cm^2 (G) 壓縮空氣，若排放至大氣中，其體積膨脹為①140 公升②120 公升③100 公升④80 公升。

28. (4) 下列何者是間接作動電磁閥的符號：① ② ③ ④。



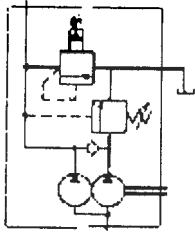
29. (2) 下列各符號代表的控制閥，何者不是引導操作型：



30. (4) 在液壓迴路中，可利用液壓的壓力轉換為電氣訊號之裝置為①洩壓閥②順序閥③方向閥④壓力開關。

31. (1) LVDT 可用來檢測油壓缸的①行程②壓力③流量④速度。

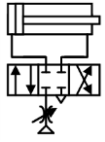
32. (3) 冷凍式乾燥機在高溫度的工作環境下會①提高除水能力②降低出口空氣溫度③降低除水能力④降低出口壓力。
33. (2) 單活塞桿雙動氣壓缸，在相同的壓力與流量之供應下，外伸比縮回動作速度①快②慢③一樣④快一倍。
34. (2) 調壓閥的調壓彈簧彈性係數愈大，則其靈敏度①愈高②愈低③時高時低④不受影響。
35. (3) 下圖為①定排量泵②雙馬達泵③複合泵④壓力補償式可變排量 型泵之符號。



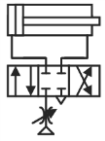
36. (3) 油壓系統中，選擇過濾器，可以不考慮下列那一種條件①濾材種類②過濾粒度③作動油含水量④耐壓能力。
37. (1) 依據巴斯噶(Pascal)原理，液體對從動部出力之大小與其活塞面積之大小成①正比②反比③平方比④無關。
38. (2) 油缸速度是①流量×活塞受力面積②流量÷活塞受力面積③行程×活塞受力面積④行程÷活塞受力面積。
39. (3) 油壓管路內，調壓閥之設定壓力若為 50 kgf/cm^2 ，則其絕對壓力應為①49②50③51④52 kgf/cm^2 。
40. (3) 真空產生器的吸力，與下列何者無關？①吸盤面積大小②供應的壓力③接口尺寸④真空度。
41. (4) 下列何者不是油壓閥主要控制壓油的物理參數？①壓力②流量③流向④溫度。
42. (2) 油壓系統中，下列何者不屬於油箱的功能？①儲存壓油②提高壓力③降低油溫④沉澱較重雜質。
43. (1) 氣壓系統中的空氣調理組(三點組合)，壓縮空氣流經的順序為①過濾、調壓、潤滑②調壓、潤滑、過濾③過濾、潤滑、調壓④潤滑、調壓、過濾。
44. (3) 油壓系統中，雙泵迴路的泵是由①高壓高流量與高壓低流量②低壓低流量與高壓低流量③高壓低流量與低壓高流量④低壓低流量與高壓高流量 的泵所組合而成。
45. (2) 油氣壓系統中，壓力控制閥通常做為限制工作時使用二次側壓力的是①溢流閥②減壓閥③順序閥④抗衡閥。
46. (2) 油壓的活塞泵，是利用何種機構原理傳動？①滑輪曲柄②滑塊曲柄③迴轉塊曲柄④搖塊曲柄機。
47. (2) 一般氣壓元件的工作壓力為多少 Bar①1~3②5~7③9~12④13 以上。
48. (2) 下列那一種空氣壓縮機壓縮空氣最乾淨①螺旋壓縮機②膜片式壓縮機③魯氏鼓風機④軸流式壓縮機。
49. (1) 氣壓潤滑器使用的油為①礦物油②動物油③植物油④任意油類。
50. (3) 安裝下列何種閥可提高氣壓缸活塞速度①節流閥②止回閥③快速排放閥④方向閥。
51. (3) 安裝在氣壓缸缸筒上，用來偵測端點位置的開關是①極限開關②近接開關③磁簧開關④光電開關。
52. (2) 下列何者可改變氣壓缸或油壓缸之作用力①溫度②壓力③流量④液位。
53. (1) 下列何者可調整油壓馬達的轉速①流量②壓力③溫度④馬力。
54. (1) 真空吸盤通常作何種用途？①薄板進退料②旋轉工件③防震用④吸塵用。
55. (3) 下列元件，何者可控制氣壓缸往復動作①調壓閥②流量控制閥③電磁閥④減壓閥。
56. (3) 一般壓力開關的壓力檢出範圍為①沒限制②無限大③有限制範圍④不考慮。
57. (3) 有一雙動氣壓缸搭配二位閥與兩個定位磁簧開關，在 I/O 接點固定且正常之下，於試車時發現定位磁簧開關感應正確，但氣壓缸的作動卻相反，最可能是何處錯誤所造成？①氣壓缸供氣相反②定位磁簧開關安裝位置相反③氣壓缸供氣與定位磁簧開關安裝位置相反④氣壓缸缸體故障。
58. (1) 有一雙動氣壓缸搭配二位閥與兩個定位磁簧開關，在 I/O 接點固定且正常之下，於試車時發現定位磁簧開關感應相反，氣壓缸的作動也相反，最可能是何處錯誤所造成？①氣壓缸供氣相反②定位磁簧開關安裝位置相反③氣壓缸供氣與定位磁簧開關安裝位置相反④氣壓缸缸體故障。
59. (2) 有一雙動氣壓缸搭配二位閥與兩個定位磁簧開關，在 I/O 接點固定且正常之下，於試車時發現定位磁簧開關感應相反，氣壓缸的作動為正確，最可能是何處錯誤所造成？①氣壓缸供氣相反②定位磁簧開關安裝位置相反③氣壓缸供氣與定位磁簧開關安裝位置相反④氣壓缸缸體故障。
60. (4) 有一雙動氣壓缸搭配二位閥與兩個定位磁簧開關，在 I/O 接點固定且正常之下，於試車時發現定位磁簧開關感應正確，氣壓缸的作動停頓於半途，最可能是何處錯誤所造成？①氣壓缸供氣相反②定位磁簧開關安裝位置

相反③氣壓缸供氣與定位磁簧開關安裝位置相反④氣壓缸缸體故障。

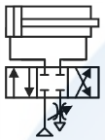
61. (1) 如下圖對氣壓缸的移動速度，有①前進、後退都慢②前進、後退都快③前進快、後退慢④前進慢、後退快 的效果。



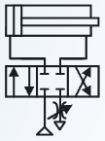
62. (2) 如下圖對氣壓缸的移動速度，有①前進、後退都為出口制流②前進、後退都為入口制流③前進為入口制流、後退為出口制流④前進為出口制流、後退為入口制流 的方式。



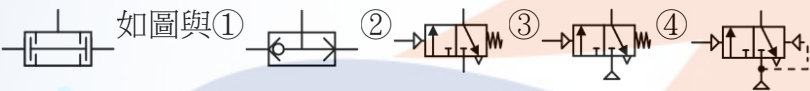
63. (3) 如下圖對氣壓缸的移動速度，有①前進快、後退慢②前進慢、後退快③前進、後退都慢④前進、後退都快 的效果。



64. (4) 如下圖對氣壓缸的移動速度，有①前進為出口制流、後退為入口制流②前進、後退都為入口制流③前進為入口制流、後退為出口制流④前進、後退都為出口制流 的方式。



65. (2) 如圖與① ② ③ ④ 有相同的控制邏輯功能。



66. (3) 如左圖等同於單邊氣壓引導作動之①常閉型 4/2 閥②常開型 4/2 閥③常閉型 3/2 閥④常開型 3/2 閥 的方式。



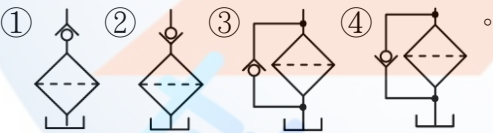
67. (4) 如圖等同於單邊氣壓引導作動之①常閉型 4/2 閥②常開型 4/2 閥③常閉型 3/2 閥④常開型 3/2 閥 的方式。



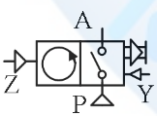
68. (1) 如圖是①雙向氣壓馬達②單向氣壓馬達③空氣壓縮機④真空泵浦 的符號圖。



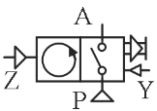
69. (3) 為避免油壓回油過濾器因阻塞而不通，所以加裝一個旁通閥，下圖何者為正確？



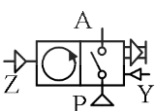
70. (1) 左圖為氣壓式計數器符號圖，有關計數信號是指①Z②Y③P④A 接口。



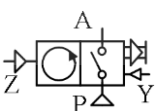
71. (2) 如下圖為氣壓式計數器符號圖，有關復歸信號是指①Z②Y③P④A 接口。

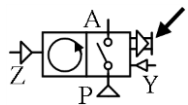


72. (2) 如下圖為氣壓之①加數型計數器②減數型計數器③差數型計數器④一般型延時閥。

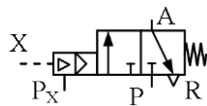


73. (3) 如下圖為氣壓之計數器，P：輸入口、A：輸出口、Y：復歸用接口、Z：計數用接口、箭頭所指部位為①排氣②氣壓引導③手動復歸④第二個輸出接口。

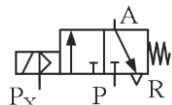




74. (2) 如下圖之氣壓符號為①一級壓力放大器②二級壓力放大器③三級壓力放大器④常壓型氣導式三口二位方向閥。



75. (4) 如下圖之氣壓符號為①二級壓力放大器②直動式 3/2 彈簧歸位電磁閥③內導式 3/2 彈簧歸位電磁閥④外導式 3/2 彈簧歸位電磁閥。



76. (1) 如圖為油壓之①定排量泵浦②變排量泵浦③定排量馬達④變排量馬達 符號圖。



77. (2) 如左圖為油壓之①定排量泵浦②變排量泵浦③定排量馬達④變排量馬達 符號圖。



78. (3) 如圖為油壓之①定排量泵浦②變排量泵浦③定排量馬達④變排量馬達 符號圖。



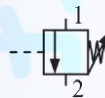
79. (4) 如圖為油壓之①定排量泵浦②變排量泵浦③定排量馬達④變排量馬達 符號圖。



80. (2) 如下圖為油壓之順序閥符號圖，具有①外部引導及不可逆向流動②內部引導及不可逆向流動③外部引導及可逆向流動④內部引導及可逆向流動 的功能。



81. (1) 如下圖為油壓之順序閥符號圖，具有①外部引導及不可逆向流動②內部引導及不可逆向流動③外部引導及可逆向流動④內部引導及可逆向流動 的功能。



82. (4) 如下圖為油壓之順序閥符號圖，具有①外部引導及不可逆向流動②內部引導及不可逆向流動③外部引導及可逆向流動④內部引導及可逆向流動 的功能。



83. (3) 如下圖為油壓之順序閥符號圖，具有①外部引導及不可逆向流動②內部引導及不可逆向流動③外部引導及可逆向流動④內部引導及可逆向流動 的功能。



84. (4) 一般油壓系統以何種閥件，作為系統最高壓力設定之用？①減壓②順序③抗衡④溢流 閥。

85. (3) 一般油壓系統以何種閥件，作為平衡垂直安裝之油壓缸負載用？①減壓②順序③抗衡④溢流 閥。

86. (2) 一般油壓系統以何種閥件，作為系統某一部分之作動壓力，必須保持在閥件設定壓力之上用？①減壓②順序③抗衡④溢流 閥。

87. (1) 一般油壓系統以何種閥件，作為系統某一部分之作動壓力，必須限制在閥件設定壓力之下用？①減壓②順序③抗衡④溢流 閥。

88. (3) 一般直立式小型蓄氣筒除需配備有空氣輸入出口、釋壓閥、排水閥外，另需配備①流量計②溫度計③壓力計④溼度計。


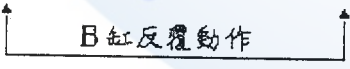

89. (3) LPM 為油壓系統中何種單位？①壓力②溫度③流量④力量。










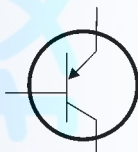
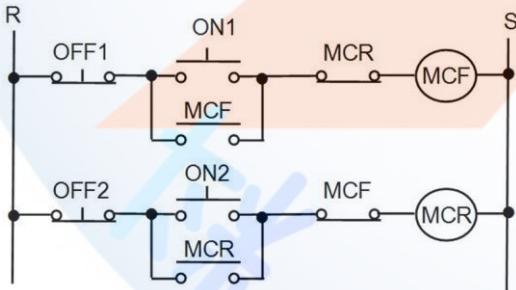
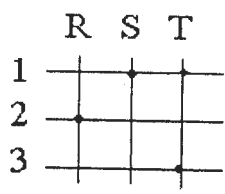
90. (2) 可將壓力轉換為電氣信號的器具是①電磁閥②壓力開關③磁簧開關④荷重計。

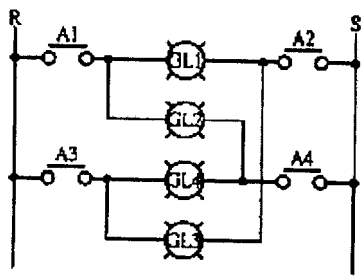
91. (1) 將電氣信號轉換為氣壓的器具是①電磁閥②壓力開關③磁簧開關④荷重計。














92. (4) 油壓的位移-時間圖無法描述油壓缸①動作順序②速度快慢③移動時間④出力大小。
93. (3) 下列何者非安裝壓縮空氣蓄氣筒之目的？①賦予空壓機運轉休息時間②穩定壓縮空氣壓力③提升壓縮空氣壓力④預備大量用氣之需。
94. (4) 有關空氣蓄氣筒之功能，何者有誤？①使供氣平穩，減少浪壓②作為瞬間消耗大量氣體補充之用③利用大表面積散熱，排除部分凝結水④提昇工作壓力可節省耗能。
95. (4) 真空吸力大小與壓縮空氣①溼度②溫度③濃度④壓力 有關。
96. (3) 真空吸力大小與吸盤何種特性無關①吸入流量②真空度③形狀④面積。
97. (1) 空氣壓縮機之空氣流量，最通用的公制單位為①Nm³/h②SCFM③GPM④Ncc/m。
98. (2) 有高、低壓環狀管路，是在兩迴路之間加裝①梭動閥②調壓閥③雙壓閥④順序閥。
99. (3) 空氣給油器係應用何種原理製成？①毛細管②虹吸管③文氏管④擴張管。
100. (2) 電子產業之無塵室使用氣壓系統時，下列哪個元件不能使用①消音器②給油器③調壓器④濾清器。
101. (4) 調理組選用的主要參考條件，為氣壓系統使用之①致動器種類②閥件種類③時間長短④壓力與流量。
102. (3) 下列哪一個元組件可將空氣的壓力能，轉換為直線式運動①氣壓擺動缸②氣壓馬達③氣壓缸④氣壓噴嘴。

17000 機電整合 丙級 工作項目 04：電控感測元件認識及迴路裝配

1. (1) RS-232C 介面是屬於①串列傳輸②並列傳輸③調變設備④類比信號傳輸。
2. (3) 下列何者不屬於可程式控制器之輸入裝置①按鈕開關②極限開關③電磁閥④壓力開關。
3. (4) 下列何者不屬於可程式控制器之輸出裝置①電動馬達②電磁閥③警報器④極限開關。
4. (1) 電源供應器的輸出規格為 DC24V、5A，係表示①可供應直流電額定電壓 24V、額定電流 5A②可供應交流電額定電壓 24V、額定電流 5A③可供應直流電額定電壓 5V、額定電流 24A④可供應交流電額定電壓 5V、額定電流 24A。
5. (2) 對一般型繼電器標示有線圈（Coil）：DC24V、1.2W，接點（Contactor）：5A，係表示①線圈用交流電 24V②線圈用直流電 24V③線圈用交流電 1.2V④線圈用直流電 1.2V。
6. (3) 對一般型繼電器標示有線圈（Coil）：DC24V、1.2W，接點（Contactor）：5A，係表示①通過接點的額定電流為直流電 5A②通過接點的額定電流為交流電 5A③通過接點的額定電流為交流或直流電 5A④通過接點的額定電流為交流或直流電 1.2A。
7. (2) 在自動化機械中，下列何種元件可檢知外界的信號①控制器②感測器③致動器④機構。
8. (2)  左圖是①ON 延遲型計時器的 a 接點②ON 延遲型計時器的 b 接點③OFF 延遲型計時器的 a 接點④OFF 延遲型計時器的 b 接點。
9. (3) 下圖是氣壓缸的反覆動作順序，其中 B 缸的反覆動作次數要很確實且要隨時可調，使用下列何種方式控制較為簡單又方便①繼電器②計時器③計數器④警示器。
- A + B + B - ... B + B - A -
- 
10. (4) 若感測器導通之電流量為 100 mA，在傳統電路中若要驅動一個 DC24V、4W 之電磁閥，應如何處理較恰當①直接驅動②先驅動計時器，再由其接點驅動電磁閥③先驅動計數器，再由其接點驅動電磁閥④先驅動繼電器，再由其接點驅動電磁閥。
11. (4) 熱電偶主要用途是在測量①壓力②磁場③位移④溫度。
12. (1)  左圖是下列何者①發光二極體②液晶顯示器③線性差動變壓器④溫度感應器 之符號。
13. (2) LCD 是何者簡稱①發光二極體②液晶顯示器③線性差動變壓器④溫度感應器。
14. (3) LVDT 是何者簡稱①發光二極體②液晶顯示器③線性差動變壓器④溫度感應器。
15. (3) 線性差動變壓器簡稱 LVDT，主要用在感測何種變化量①壓力②磁場③位移④熱量。

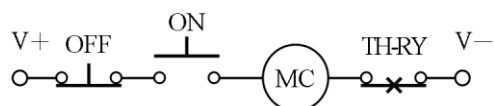
16. (2) 下列何者是將力量轉換為電氣信號之感測器①電位計②應變規③轉速計④LVDT。
17. (3) 下列何種電氣元件之使用沒有極性限制①電晶體②電容器③電阻器④變壓器。
18. (1)  左圖為①微動開關②限時動作接點③限時復歸接點④按鈕開關 之符號。
19. (4) 在數位邏輯中，反或閘(NOR)的符號為①  ②  ③  ④  。
20. (2) 在數位邏輯中，反及閘(NAND)的符號為①  ②  ③  ④  。
21. (4) 下列元件何者具有電氣隔離作用①二極體②電晶體③場效電晶體④光耦合器。
22. (4) 繼電器之輸出接點 N. C. 與 N. O. 分別代表①常開與常開②常開與常閉③常閉與常閉④常閉與常開 接點。
23. (2) 電氣開關之輸出接點 a 與 b 分別代表①常開與常開②常開與常閉③常閉與常閉④常閉與常開 接點。
24. (4) 下列何者元件可做光檢測器？①繼電器②場效電晶體③發光二極體④光敏電阻。
25. (3) 下列何者元件較適合做為人員進出之檢測器？①電磁式近接開關②電容式近接開關③穿透式光電開關④反射式光電開關。
26. (4) 固定電器器具時①沒有方向性之限制②必須向右對齊③必須向左對齊④須依圖示及器具說明固定之。
27. (1) 安裝按鈕開關時①必須先檢查接點是否正常②將墊片分別置於鐵板之兩邊③不必注意裝置角度④將不用接線之接點螺絲取下。
28. (2) 裝置無熔線開關時①將開關置於 ON 位置②將開關置於 OFF 位置③將開關置於跳脫位置④將開關置於 ON 位置且用膠布貼牢。
29. (2) 下列何者能自動將短路電流斷路？①手按開關②無熔絲開關③電磁開關④保持電驛。
30. (2) 有關壓接端子之壓接處理下列何敘述為誤？①一個端子不可以同時壓接三條導線②可以使用鋼絲鉗作壓接工具③用合適之壓接鉗來壓接端子④端子之壓接面有方向性。
31. (3) 在保持電驛 (Keep Relay) 之 C.C (Control Coil) 代表①復歸線圈②選擇線圈③投入線圈④保持線圈。
32. (4)  此符號表示①SCR 晶體②UJT 晶體③NPN 晶體④PNP 晶體。
33. (4) 安裝近接開關時，在不影響其功能狀況下不必注意①周圍金屬之影響②兩只近接開關相互干擾③勿將近接開關鎖得太緊④廠牌。
34. (2) 如下圖所示控制回路，電磁接觸器 MCF 在運轉中，如再按 ON2 按鈕，則電磁接觸器 MCR①一次動作，一次不動作②不動作③動作④發生故障。
- 
35. (3) 下圖為印刷電路板的佈線，編號 123 為正面，編號 RST 為反面，黑點為正反面焊點相通，下列那一種說法是錯誤的，當①S 通電時，1 與 2 不通②S 通電時，1 與 3 通③R 通電時，2 與 3 通④T 通電時，2 與 3 不通。
- 
36. (3) 如下圖所示電路相同的四個燈，當 A1、A4 之接點閉合時，①GL1，GL2，GL3，GL4 亮度相同②GL3 較亮，GL1，GL2，GL4 不亮③GL2 較亮，GL1，GL3，GL4 不亮④GL4，GL1 較亮，GL2，GL3 微亮。



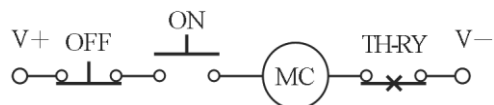
37. (2) 在電機控制中，用於啟動的按鈕開關的顏色為①紅色②綠色③黃色④白色。
38. (1) 在電機控制中，用於切斷、緊急停止等，按鈕開關的顏色為①紅色②綠色③黃色④白色。
39. (4) 在電機控制中，電源指示燈的顏色為①紅色②綠色③黃色④白色。
40. (1) 在電機控制中，運轉指示燈的顏色為①紅色②綠色③黃色④白色。
41. (3) 在電機控制中，警告指示燈的顏色為①紅色②綠色③黃色④白色。
42. (3) 測溫電阻體 $pt-100\Omega$ ，在攝氏溫度幾度時，歐姆值為 100Ω ① -100°C ② -50°C ③ 0°C ④ 100°C 。
43. (3)  左圖元件為①二極體②PNP 電晶體③NPN 電晶體④光耦合器。
44. (2) 在電工圖與前一個接點並接的接點，IEC61131-3 IL 指令表示為①AND②OR③ST④LD。
45. (3) 在電工圖與地線相接的線圈，IEC61131-3 IL 指令表示為①AND②OR③ST④LD。
46. (4) PLC 控制七段顯示器，應使用何種介面為宜①繼電器②SSR③SCR④電晶體。
47. (2) 一般使用照光式按鈕開關最主要的考量是①價格便宜②節省空間③配線方便④控制容易。
48. (2) 根據歐姆定律，當電壓不變時，電流與電阻的關係是①成正比②成反比③成平方正比④成平方反比。
49. (1) 根據歐姆定律，當電阻不變時，電壓與電流的關係是①成正比②成反比③成平方正比④成平方反比。
50. (4) 在電工圖火線開始的第一個接點，IEC61131-3 IL 指令表示為①AND②OR③ST④LD。
51. (1) 在電工圖與前一個接點串接的接點，IEC61131-3 IL 指令表示為①AND②OR③ST④LD。
52. (3)  左圖元件為①二極體②電晶體③電磁閥線圈④光耦合器。
53. (1)  左圖元件為①二極體②電晶體③電磁閥線圈④光耦合器。
54. (4)  左圖元件為①二極體②電晶體③電磁閥線圈④光耦合器。
55. (2)  左圖為邏輯符號①OR②AND③NOR④NOT。
56. (4)  左圖為邏輯符號①OR②AND③NOR④NOT。
57. (4)  左圖為邏輯符號①OR②AND③NOR④NAND。
58. (1)  左圖為邏輯符號①OR②AND③NOR④NAND。
59. (3)  左圖為邏輯符號①OR②AND③NOR④NAND。
60. (1)  左圖元件為①繼電器線圈②a 接點③b 接點④常開接點。
61. (2)  左圖元件為①計數器②計時器③繼電器④加熱器。
62. (1)  左圖元件為①計數器②計時器③繼電器④加熱器。
63. (1)  左圖為電氣接點符號為①串聯②並聯③不連接④串並聯。

64. (2)  左圖為兩電氣接點執行邏輯符號為①OR②AND③NOR④NAND。
65. (2)  左圖為兩電氣接點符號為①串聯②並聯③不連接④串並聯。
66. (2)  左圖符號表示兩電氣接點執行邏輯為①AND②OR③NOR④NAND。
67. (1) 下列何者為數位信號①0 與 1②0~20mA③0~100℃④0~5V。
68. (3) 下列何者為固態繼電器簡稱①SCR②TRIAC③SSR④MOSFET。
69. (2) 下列何種方式可使非記憶性定時器(Timer)正常復置(Reset)? ①接電源②切斷計時電源③接 a 接點④接 b 接點。
70. (3) 下列何種方式可使計數器(Counter)復置(Reset)? ①接電源②切斷電源③短路復置④計數脈波。
71. (1) 下列何種元件一般裝置於氣壓缸缸筒上作為行程檢出①磁簧開關②電容式開關③光電式開關④電感式開關。
72. (1) 下列何種元件，可做為物件顏色辨識開關①光電開關②磁簧開關③電容式開關④電感式開關。
73. (2) 下列何種元件，較適用於微小物件的檢出①磁簧開關②光纖式光電開關③電容式開關④電感式開關。
74. (4) 一般可程式控制器之輸出接點(繼電器型)，其額定電流為①10A②8A③6A④2A (安培)。
75. (1) 通常可程式控制器的輸出接點，下列何形式可接交流負載①繼電器輸出②電晶體輸出③脈波輸出④電容輸出。
76. (1) 通常可程式控制器的輸出接點，下列何形式可接高功率負載①固態繼電器輸出②電晶體輸出③電容輸出④電感輸出。
77. (3) 一般直流電源供應器可提供①交流電源 110VAC②交流電源 220VAC③直流電源 12VDC④直流電源 220VDC。
78. (1) 可程式控制器的輸入接點，一般開關的接線方式為①常開接點②常閉接點③共同接點④接地。
79. (4) 一般壓力開關的壓力設定為①固定②不可調整③無限制④可調整。
80. (3) 有一測溫用電阻體 pt100，在攝氏溫度 0℃時，其歐姆值約為①0②50③100④1000。
81. (4) 有一測溫用電阻體 pt1000，在攝氏溫度 0℃時，其歐姆值約為①0②50③100④1000。
82. (4) 測溫電阻體 pt100 在下列攝氏溫度中，何者之歐姆值最高? ①0℃②50℃③100℃④150℃。
83. (1) 測溫電阻體 pt100 在下列攝氏溫度中，何者之歐姆值最低? ①0℃②50℃③100℃④150℃。
84. (4) 下列那一種元件不適合作感測器? ①光編碼器②光電晶體③熱電耦④加熱線圈。
85. (4) 下列那一種元件不適合作非接觸感測器? ①光遮斷器②光電晶體③焦電元件④應變計。
86. (3) 耳溫槍是利用下列那一種元件製成之感測器? ①光遮斷器②光電晶體③焦電元件④應變計。
87. (1) 對一般型繼電器標示有線圈 (Coil) : DC24V、1.2W，接點 (Contact) : 5A，下列敘述何者有誤? ①通過接點的額定電壓為直流 24V②通過線圈的額定功率為 1.2W③通過接點的額定電流為交流或直流電 5A④通過接點的額定電壓為交流或直流電。
88. (3) 對一般型繼電器標示有線圈 (Coil) : DC24V、1.2W，接點 (Contact) : 5A，下列敘述何者最正確? ①通過接點的額定電壓為直流 24V②通過線圈的額定電流為 5A③通過接點的額定電流為交流或直流電 5A④通過接點的額定電流為交流或直流電 1.2A。
89. (1) 有關 ON-Delay Timer 的特性敘述，下列何者最正確? ①a 接點在線圈通電時延時閉合，線圈斷電時瞬時打開②a 接點在線圈通電時延時閉合，線圈斷電時延時打開③a 接點在線圈通電時瞬時閉合，線圈斷電時延時打開④a 接點在線圈通電時瞬時閉合，線圈斷電時瞬時打開。
90. (3) 有關 OFF-Delay Timer 的特性敘述，下列何者最正確? ①a 接點在線圈通電時延時閉合，線圈斷電時瞬時打開②a 接點在線圈通電時延時閉合，線圈斷電時延時打開③a 接點在線圈通電時瞬時閉合，線圈斷電時延時打開④a 接點在線圈通電時瞬時閉合，線圈斷電時瞬時打開。
91. (3) 有關可程式邏輯控制器的輸入介面之敘述，下列何者有誤? ①一般都採用光耦合器作信號隔離②電晶體介面，反應時間比機械式快③擴充輸入模組建議使用 PLC 內部電源④需與感測器之電晶體輸出介面相容。
92. (4) 有關可程式邏輯控制器的輸出介面之敘述，下列何者有誤? ①PLC 控制電磁閥線圈，應使用外部 Relay②電晶體介面，反應時間比 Relay 快③繼電器輸出模組建議使用 PLC 外部電源④SSR 介面只能驅動直流裝置。
93. (2) 如下圖所示之繼電器電路，熱保護接點 TH-RY 未作動下，下列何者有誤? ①只壓下 ON 鈕時電磁接觸器會作

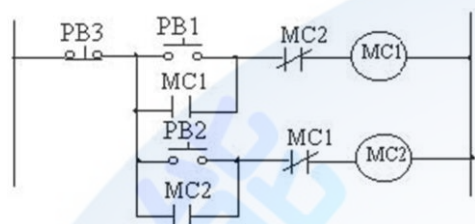
動②壓下 ON 鈕時 TH-RY 會作動③同時壓下 ON 鈕與 OFF 鈕時電磁接觸器無法啟動④此電路屬於重置優先電路。



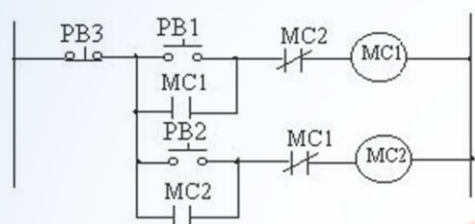
94. (3) 如下圖所示之繼電器電路，熱保護接點 TH-RY 未作動下，下列何者有誤？①只壓下 ON 鈕時電磁接觸器會作動②壓下 OFF 鈕時電磁接觸器會停止作動或無法啟動③同時壓下 ON 鈕與 OFF 鈕時電磁接觸器會作動④此電路屬於重置優先電路。



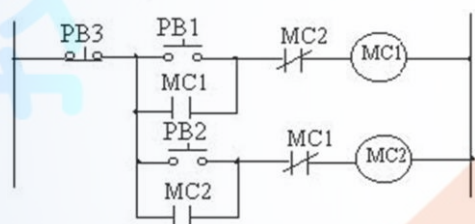
95. (1) 如下圖所示之繼電器電路屬於①互鎖電路②互斥電路③互補電路④互通電路。



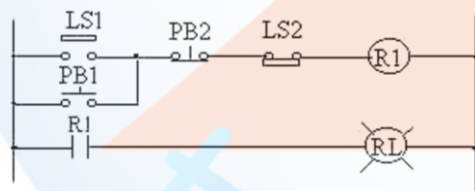
96. (2) 如下圖所示之繼電器電路，當 MC1 與 MC2 OFF 時，若依序押下啟動按鈕 PB1 與 PB2 時，則①MC1 或 MC2 均動作②MC1 動作，MC2 不動作③MC1 不動作，MC2 動作④MC1 與 MC2 均不動作。



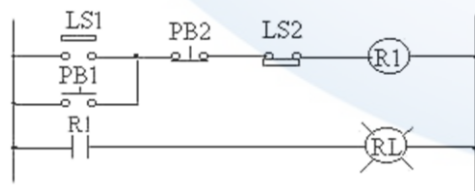
97. (3) 如下圖所示之繼電器電路，當 MC1 與 MC2 OFF 時，若依序押下啟動按鈕 PB2 與 PB1 時，則①MC1 或 MC2 均動作②MC1 動作，MC2 不動作③MC1 不動作，MC2 動作④MC1 與 MC2 均不動作。











98. (3) 如下圖所示之繼電器電路接線，若通電未押下 PB1 與 PB2 按鈕，紅燈 RL 已亮，表示①LS1 與 LS2 在作動狀態②LS1 與 LS2 在不作動狀態③LS1 作動，LS2 不作動④極限開關 LS1 不作動，LS2 作動狀態。



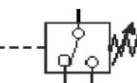
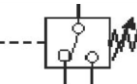






99. (2) 如下圖所示之繼電器電路接線，下列何者有誤？若通電未押下 PB1 與 PB2 按鈕，紅燈 RL 已亮，表示①LS1 或 PB1 皆可啟動紅燈 RL②此電路具有自保持功能③LS2 或 PB2 皆可解除紅燈 RL④此電路屬於重置(Reset)優先電路。

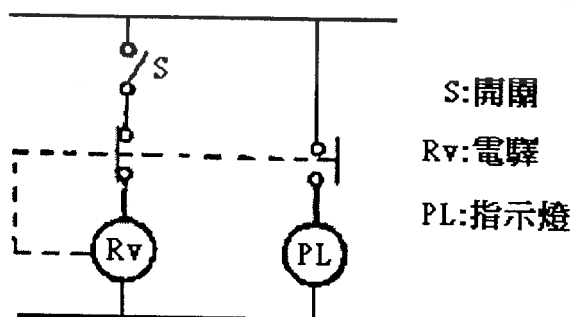


100. (3) 下列元件符號何者有誤？①元件  表示電氣 a 接點亦即常開接點符號②元件  表示電氣 b 接點亦即常閉接點符號③元件  表示 OFF 延遲型計時器的 b 接點④元件  表示 OFF 延遲型計時器的 a 接點。

101. (4) 下列元件符號何者有誤？①元件  表示電氣 a 接點亦即常開接點符號②元件  表示電氣 b 接點亦即常閉接點符號③元件  表示 ON 延遲型計時器的 b 接點④元件  表示 ON 延遲型計時器的 a 接點。

102. (3) 有關電動機之敘述，下列何者有誤？①電動機運轉原理是依據佛萊明左手定則②電動機的符號為  ③感應式電動機轉速不受驅動電源頻率影響④三相驅動電動機比單相驅動效率高。
103. (4) 有關電動機之敘述，下列何者有誤？①電動機運轉原理是依據佛萊明左手定則②電動機的符號為  ③感應式電動機轉速會受驅動電源頻率影響④單相驅動電動機比三相驅動效率高。
104. (1) 下列有關感測器之敘述，何者有誤？①壓力開關是一種將電氣信號轉換為壓力的介面元件②壓力開關之符號為  ③電感式感測器一般用於金屬類物體感測④靜電容式感測器可用於非金屬類物體感測。
105. (4) 下列有關感測器之敘述，何者有誤？①壓力開關是一種將壓力轉換為電氣信號的介面元件②壓力開關之符號為  ③電感式感測開關一般用於金屬類物體感測④靜電容式感測開關可用於辨別金屬與非金屬類物體。
106. (1) 基於機器之安全考量，下列敘述何者正確？①機器啟動用開關，宜使用非保持型②機器急停開關，宜使用非保持型③機器停止開關宜使用常開接點④機器過行程保護開關宜使用常開接點。
107. (4) 基於機器之安全考量，下列敘述何者有誤？①機器啟動用開關，宜使用非保持型②機器急停開關，宜使用保持型③切換型開關，宜作為不同功能選擇之用④機器過行程保護開關宜使用常開接點。
108. (1) 有 1 個計時器的接點，通電延時接通、斷電瞬時斷開，是
①  ②  ③  ④ .
109. (1) 下列何者是 PLC 機械接點式之輸出接點？①繼電器②NPN 電晶體③PNP 電晶體④固態繼電器。
110. (4) 下列何者是 PLC 用於 AC 電源之非機械接點式輸出接點？①繼電器②NPN 電晶體③PNP 電晶體④固態繼電器。
111. (3) 下列何者是 PLC 使用於 DC 電源之非機械接點式正電源輸出接點？①繼電器②NPN 電晶體③PNP 電晶體④固態繼電器。
112. (2) 下列何者是 PLC 使用於 DC 電源之非機械接點式接地電源輸出接點？①繼電器②NPN 電晶體③PNP 電晶體④固態繼電器。
113. (4) 下列何者不是扭力矩的使用單位？①kg-cm②N-m③lb-ft④N-in。
114. (2) 在安裝感測器的佈線整理順序上，一般依照與控制盤之距離，由何處開始整理起？①近端②遠端③中間④不限。
115. (3) 在控制盤配線完成後，準備第一次送電前，最重要之檢測項目為何？①是否有供電②主電源接地檢測③主電源短路檢測④感測器接地檢測。
116. (2) 在使用兩台 DC24V 電源供應器並聯供電時①只要正電源接在一起②只要負電源接在一起③正電源接在一起且負電源接在一起④只要接地端接在一起。
117. (3) 電源供應器之容量大小之單位為①伏特(V)②安培(A)③瓦數(W)④歐姆(Ω)。
118. (4) 使用直流繼電器時，其接點①只能用於直流電②只能用於交流電③交直流電皆不可使用④交直流電皆可使用。
119. (1) 使用直流繼電器時，其線圈①只能用於直流電②只能用於交流電③交直流電皆不可使用④交直流電皆可使用。
120. (2) 使用交流繼電器時，其線圈①只能用於直流電②只能用於交流電③交直流電皆不可使用④交直流電皆可使用。
121. (3) 一般 PLC 執行程式的方式為①由右而左、由下而上②由右而左、由上而下③由左而右、由上而下④由左而右、由下而上 不斷地來回掃描。
122. (2) 氣壓空氣調理組即三點組合，安裝時於何處為佳？①接近空氣壓縮機②接近機台③接近乾燥機④任一位置。
123. (4) 馬達與機械連接時安裝聯軸器之目的，何者有誤？①功率或轉矩的傳輸②增加機械的可撓性③減震④提升傳遞功率。

1. (3) 電動機若只有 2 線，它不會是①直流馬達②交流馬達③步進馬達④伺服馬達。
2. (4) 常用步進馬達共有多少條線①2 條②3 條③4 條④6 條。
3. (1) 常用步進馬達每走一步旋轉多少度(步進角)①1.8②5③10④18。
4. (2) 伺服馬達軸後端一般加裝①減速器②旋轉譯碼器③加速器④光學尺。
5. (4) 常用差動增量式旋轉編碼器(Rotary encoder)共有多少條線①2 條②3 條③4 條④6 條 以上。
6. (2) 常用差動增量式旋轉編碼器(Rotary encoder)A 相 B 相差 1/4 脈波，主要的目的是偵測馬達軸旋轉①脈波數②方向③速度④扭力。
7. (3) AC 小型馬達可利用下列何種元件，使單相電源形成近似二相電源造成旋轉磁場①電阻器②電感器③電容器④電磁器。
8. (4) 下列何者不是影響交流感應馬達在緊急切斷電源時過轉量大小的主要因素①馬達轉速②轉動慣量③制車力量④使用電壓。
9. (2) 有一個 4 極 60HZ 之 AC 小型感應馬達，搭配 1：10 減速機，其同步轉速為①120②180③240④600 rpm。
10. (2) 有一直流馬達輸出馬力為 2HP、效率為 0.9，則輸入功率為①1.56kW②1.66kW③1.76kW④1.86kW。
11. (2) 直流馬達輸入電壓及電流分別為 24V 及 3.3A，則輸出功率約為①70W②80W③90W④100W。
12. (2) 有一 4 極 60HZ 之感應馬達，其滿載時之轉速為 1755 rpm，則其轉差率為①2%②2.5%③3%④3.5%。
13. (3) 有一 6 極 60HZ 之感應馬達，其滿載時之轉差率 2.5%，則其輸出轉數應為①1130②1150③1170④1200 rpm。
14. (3) 下列何者為電動機之符號①—G— ②—V— ③—M— ④—。
15. (4) 下列何者為交流電源之符號①—G— ②—V— ③—M— ④—。
16. (4) 把直流電力變成交流電力的裝置為①整流器②倍壓器③濾波器④變流器。
17. (1) 把交流電力變成直流電力的裝置為①整流器②倍壓器③濾波器④變流器。
18. (2) 感應電動機的轉子多為①繞線式②鼠籠式③凸極式④鑄鐵式。
19. (2) 交流旋轉電機極數(P)、頻率(F)和轉速(RPM)三者的關係是
 ① $RPM = \frac{120P}{F}$ ② $RPM = \frac{120F}{P}$ ③ $RPM = \frac{P}{120F}$ ④ $RPM = \frac{F}{120P}$ 。
20. (3) 若需控制轉矩、轉速或定位，最常用的交流馬達是①通用型②同步型③感應型④步進型。
21. (2) 單相電動機使用電解電容器的目的為①增加轉速②增強起動③減少起動④增加馬力。
22. (2) 電動機名牌上所註明之電流係指①超載電流②滿載電流③無載電流④半載電流。
23. (1) 感應電動機在額定電壓±①10%②20%③30%④40% 之變動，在使用上應無不良影響。
24. (4) 下列何者不是電動機發生振動之原因①轉子不平衡②連結不良③固定不穩④聯軸器鬆脫。
25. (4) 電動機使用起動箱的目的是①增加起動轉矩②限制起動電壓③限制電樞反應④限制起動電流。
26. (4) 一般三相 15HP(11KW)以上感應電動機的起動運轉方式，最常用的有①V-△②△-Y③V-Y④Y-△。
27. (2) 三相電磁開關接點，其中一組溫度特別高，表示該組接點①接觸良好②接觸不好③無電流經過④正常現象。
28. (3) 感應電動機之轉矩與①電壓成正比②電壓成反比③電壓平方成正比④電壓平方成反比。
29. (2) R、S、T 代表電源線而 U、V、W 代表感應電動機線，如 R-U、S-V、T-W 連接為正轉，結線變更仍為正轉其結線為①R-V、S-U、T-W②R-V、S-W、T-U③R-W、S-V、T-U④R-U、S-W、T-V。
30. (3) 在下圖中將 S 投入後指示燈即①繼續亮②熄滅③反覆點滅④只亮一次，即熄滅。



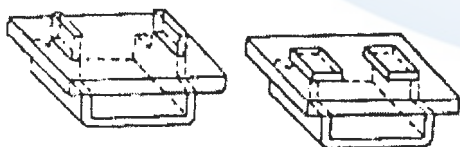
31. (4) 低壓工業配線使用的電壓在幾伏特以下①AC220V②AC380V③AC440V④AC600V。
32. (1) 在電動機控制中，無熔絲開關主要的目的是①過電流保護②過電壓保護③過載保護④過熱保護。
33. (4) 鼠籠型感應電動機啟動，應使用電磁接觸器的等級為①AC0②AC1③AC2④AC3。
34. (3) 電磁接觸器用來啟閉負載電流的是①輔助接點②常開接點③主接點④常閉接點。
35. (2) 電磁開關是指①積熱電驛+無熔絲開關②積熱電驛+電磁接觸器③電磁接觸器+無熔絲開關④電磁接觸器+電磁繼電器。
36. (1) 電磁接觸器外加電壓高於額定電壓百分之多少，線圈有燒毀的可能①110%②120%③130%④140%。
37. (2) 一定馬力之馬達其輸出轉矩與轉速成何種關係①正比②反比③平方比④立方比。
38. (1) 一定馬力之馬達其輸出轉速愈高則輸出扭矩①愈小②不相關③愈大④無限。
39. (1) 下列何種馬達，必須供應直流電源①直流馬達②交流馬達③同步馬達④變速馬達。
40. (3) 馬達驅動負荷，與機械連接通常需加裝①電容器②電阻器③聯軸器④變頻器。
41. (1) 三相交流感應馬達的轉速和下列哪一項成正比？①頻率②電壓③電流④功率。
42. (3) 三相交流感應馬達的扭力和下列哪一項成正比？①頻率②電壓③電流④相位。
43. (4) 馬達是屬於何種負載？①電容性②電壓性③電流性④電感性。
44. (4) 馬達使用減速機之目的，下列何者有誤？①降低轉速②提高輸出轉矩③可使用較小馬力輸出之馬達④可提升傳動效率。
45. (4) 三相感應電動機的旋轉速度是依據①電壓②電流③電阻④頻率 與磁極數來決定。
46. (2) 轉速計的單位，若以每秒鐘之轉速計算應為①lpm②rps③rpm④ppm。
47. (1) 下列何者不是轉速單位？①lpm②rps③rpm④rad/s。
48. (1) 下列何者是流量單位？①lpm②rps③rpm④pps。
49. (2) 下列何者不是描述步進馬達轉速之相關單位？①ppr②ppm③rpm④pps。
50. (4) 下列何者是描述步進馬達轉速之命令單位？①ppr②ppm③rpm④pps。
51. (1) 下列何者是描述光學編碼器解析能力之單位？①ppr②ppm③rpm④pps。
52. (3) ppr 為 200 之步進馬達，採用全步控制時，每轉一步之旋轉角度(步進角)為①0.72②0.9③1.8④3.6。
53. (2) ppr 為 200 之步進馬達，採用半步控制時，每轉一步之旋轉角度(步進角)為①0.72②0.9③1.8④3.6。
54. (1) ppr 為 500 之步進馬達，採用全步控制時，每轉一步之旋轉角度(步進角)為①0.72②0.9③1.8④3.6。
55. (1) 下列何者是步進馬達常見之步進角？①1.8②1.9③2.1④2.2。

17000 機電整合 丙級 工作項目 06：自動化機構認識及裝配

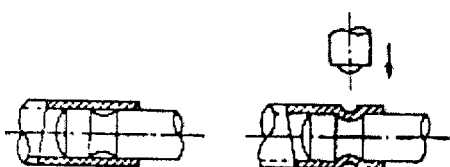
1. (4) 齒輪傳動中，齒輪與軸之連接機件是①滑塊②彈簧③鉚釘④鍵。
2. (4) 下圖為二種板狀金屬之接合，其接合方式為①突緣接合②圓緣接合③插旋接合④綑縮接合。



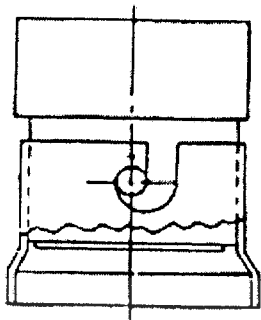
3. (1) 下圖為二種板狀金屬之接合，其接合方式為①突緣接合②圓緣接合③插旋接合④綑縮接合。



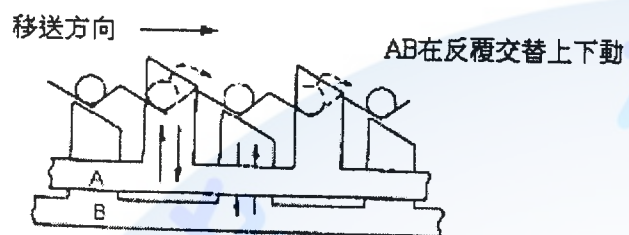
4. (2) 下圖為二種圓形零件之接合，其接合方式為①突緣接合②圓緣接合③插旋接合④綑縮接合。



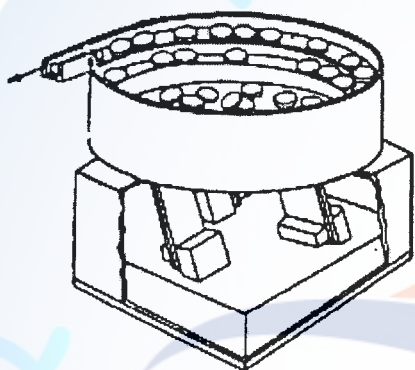
5. (3) 下圖為二種圓形零件之接合，其接合方式為①突緣接合②圓緣接合③插旋接合④綑縮接合。



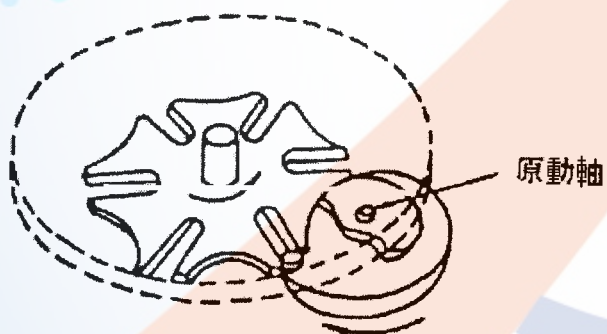
6. (2) 下圖的機構能將零件分成等間距並帶動前進的設備，其名為①日內瓦機構②行走樑③分度盤④漏斗送料器。



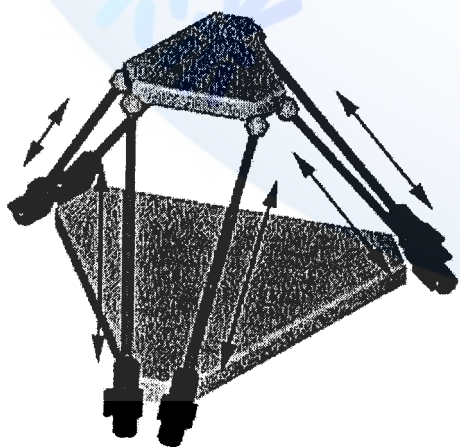
7. (4) 下圖的機構能將零件沿著螺旋軌道往外送料，並確保零件能以一定的方向供料，其名為①日內瓦機構②行走樑③分度盤④震動送料器。



8. (1) 下圖的機構能將零件間歇迴轉移送，每迴轉一圈可 4 至 6 分割停駐，其名為①日內瓦機構②行走樑③平版凸輪④震動送料器。



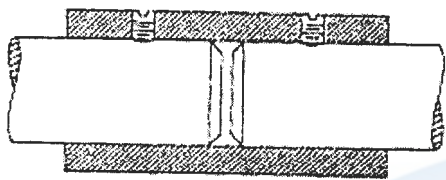
9. (3) 下圖為六個自由度的機構，其中有三個是 X、Y、Z 軸平移，另有三個是 X、Y、Z 軸旋轉，此機構稱為①日內瓦機構②行走樑③史都華平台④滑台。



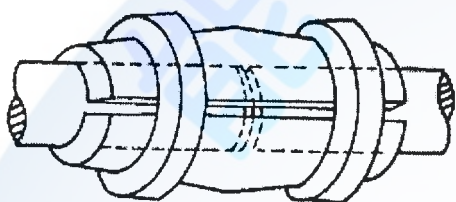
10. (4) 下列何種機件無法於機構中傳達運動與動力①齒輪②凸輪③導螺桿④軸承。

11. (4) 下列有關機件、機構與機械之敘述，何者錯誤？①機構為機件之集合體②機械為機構之集合體③軸承為一種固定機件④機件必定為剛體。

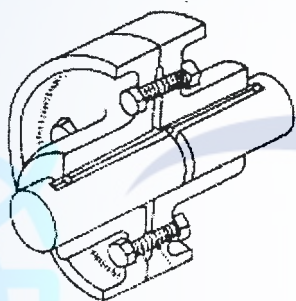
12. (3) 下列何者不是螺旋的主要功用？①鎖緊機件②調整機件的距離③緩和衝擊④傳達動力。
13. (1) 下列何者不屬於撓性聯結器？①套筒聯結器②歐丹聯結器③萬向接頭④鏈條聯結器。
14. (3) 兩軸互相平行但不在同一中心線上，且其偏心極微。當兩軸的轉速需要絕對相等時，最適合使用之聯結器為：
①流體聯結器②套筒聯結器③歐丹聯結器④凸緣聯結器。
15. (1) 下圖的聯結器構造最簡單，適用於輕負荷動力傳動，是一種①套筒聯結器(sleeve 或 collar coupling)②摩擦阻環聯結器(friction clip coupling)③凸緣聯結器(flange coupling)④分筒聯結器(split sleeve coupling)。



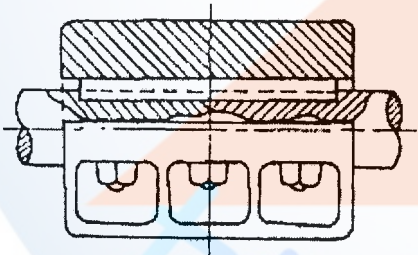
16. (2) 下圖的聯結器將欲連接的兩軸，分別置入兩端呈錐狀的分裂圓筒，再配合內孔呈錐形的圓環套緊，然後經由機件間的摩擦力來傳達動力，是一種①套筒聯結器(sleeve 或 collar coupling)②摩擦阻環聯結器(friction clip coupling)③凸緣聯結器(flange coupling)④分筒聯結器(split sleeve coupling)。



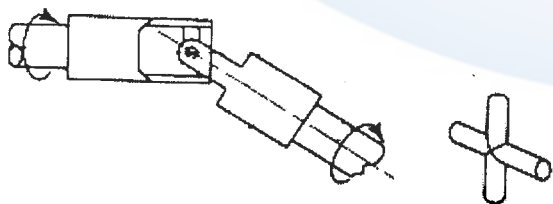
17. (3) 下圖的聯結器常用於大型軸(25mm 以上)及高速精密機械之迴轉軸，是一種①套筒聯結器(sleeve 或 collar coupling)②摩擦阻環聯結器(friction clip coupling)③凸緣聯結器(flange coupling)④分筒聯結器(split sleeve coupling)。



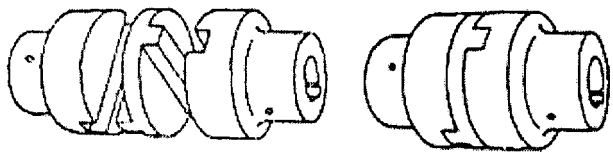
18. (4) 下圖的聯結器利用兩個分裂的圓筒對合組成，以螺栓鎖緊，然後藉夾合之力將兩軸連接起來，是一種①套筒聯結器(sleeve 或 collar coupling)②摩擦阻環聯結器(friction clip coupling)③凸緣聯結器(flange coupling)④分筒聯結器(split sleeve coupling)。



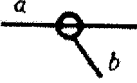

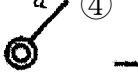
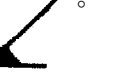
19. (3) 適用於兩軸中心線不在同一直線上，或允許兩軸有少量的平行失準、角度失準及端隙(軸向移動)，可防止扭歪與震動產生，是一種①剛性聯結器②柔性聯結器③撓性聯結器④流體聯結器。
20. (3) 歐丹聯結器是一種①剛性聯結器②柔性聯結器③撓性聯結器④流體聯結器。
21. (3) 下圖的萬向接頭是一種①剛性聯結器②柔性聯結器③撓性聯結器④流體聯結器。



22. (2) 下圖是一種①分筒聯結器②歐丹聯結器③萬向接頭④凸緣聯結器。


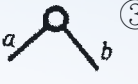




23. (1) 圓盤離合器是屬於：①摩擦離合器②電磁離合器③確動離合器④流體離合器。

24. (1) 下列何者表示剛體機件上，以銷連接另一機件①  ②  ③  ④ .

25. (2) 下列何者表示兩機件在樞軸相接，可以樞軸為中心各自擺動

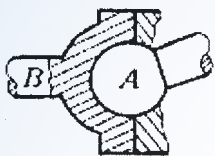
①  ②  ③  ④ .

26. (3) 下列何者表示曲柄(連桿)在固定軸擺動或旋轉①  ②  ③  ④ .

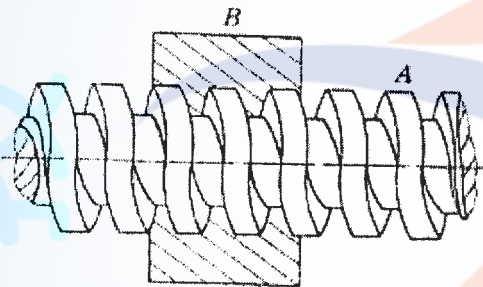
27. (4) 下列何者表示三連桿相交於一點，而成為整體機構

①  ②  ③  ④ .

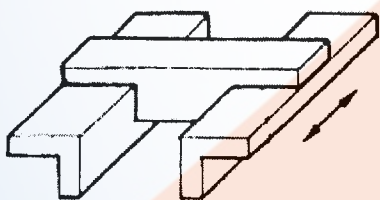
28. (3) 下圖機構球面對是兩機件以球面接觸，一件靜止，另一件作球面運動，其自由度為①1②2③3④4。



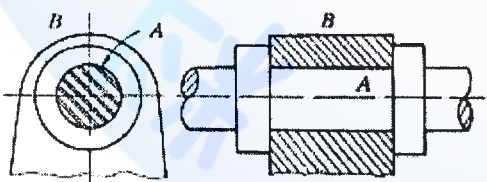
29. (1) 下圖機構螺旋對是兩機件間同時具有直線與迴轉運動，其自由度為①1②2③3④4。



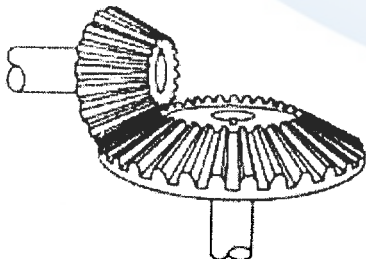
30. (1) 下圖機構滑動對是兩機件間僅作直線的往復運動，其自由度為①1②2③3④4。



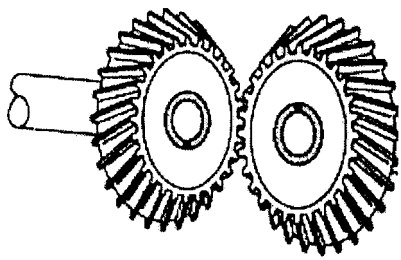
31. (1) 下圖機構迴轉對是兩機件間僅作迴轉運動，其自由度為①1②2③3④4。



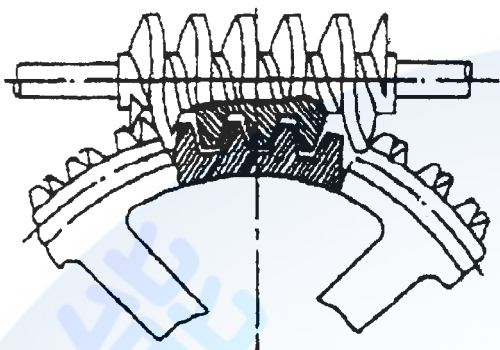
32. (1) 下圖是一種①直齒斜齒輪②蝸線斜齒輪③蝸桿與蝸輪④齒條與小齒輪。



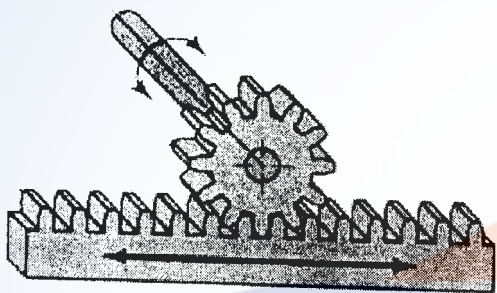
33. (2) 下圖是一種①直齒斜齒輪②蝸線斜齒輪③蝸桿與蝸輪④齒條與小齒輪。



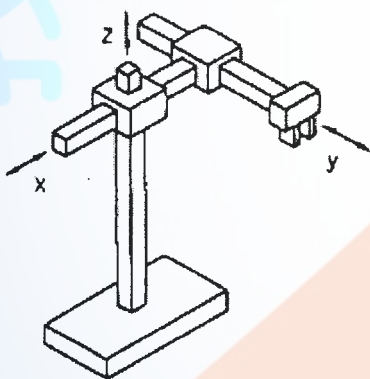
34. (3) 下圖是一種①直齒斜齒輪②蝸線斜齒輪③蝸桿與蝸輪④齒條與小齒輪。



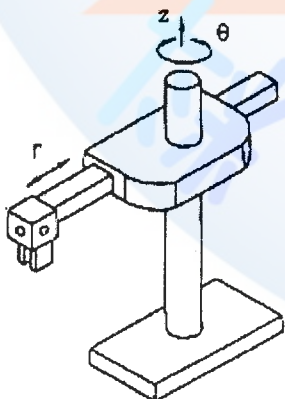
35. (4) 下圖是一種①直齒斜齒輪②蝸線斜齒輪③蝸桿與蝸輪④齒條與小齒輪。



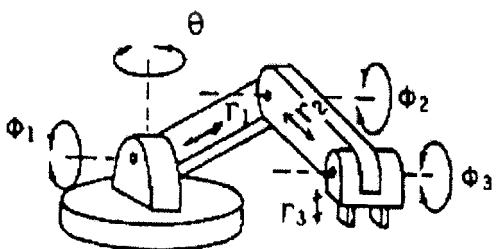
36. (1) 下圖的工業機械手臂屬於何種座標形式①直角座標式②圓筒座標式③關節手臂式④極座標式。



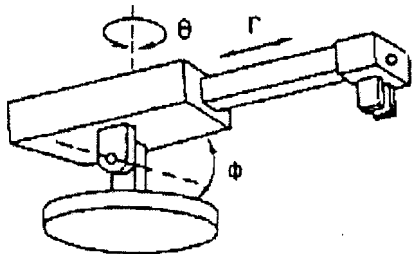
37. (2) 下圖的工業機械手臂屬於何種座標形式①直角座標式②圓筒座標式③關節手臂式④極座標式。



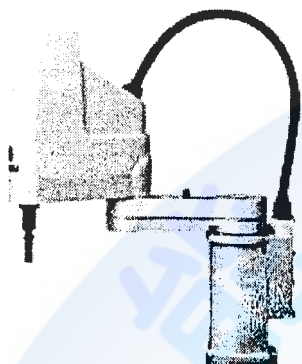
38. (3) 下圖的工業機械手臂屬於何種座標形式①直角座標式②圓筒座標式③關節手臂式④極座標式。



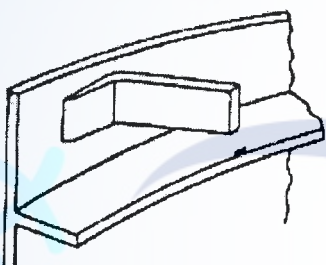
39. (4) 下圖的工業機械手臂屬於何種座標形式①直角座標式②圓筒座標式③關節手臂式④極座標式。



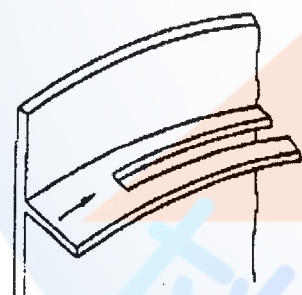
40. (2) 下圖的 SCARA 型工業機械手臂屬於何種座標形式①直角座標式②圓筒水平關節座標式③關節手臂式④極座標式。



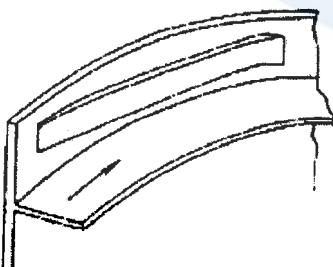
41. (1) 下圖為圓形振動送料器圓盤軌道形式，主要是分檢下列哪種物件的出料姿勢？



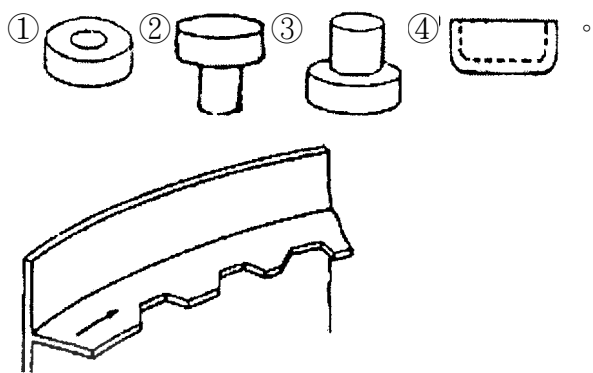
42. (2) 下圖為圓形振動送料器圓盤軌道形式，主要是分檢下列哪種物件的出料姿勢？



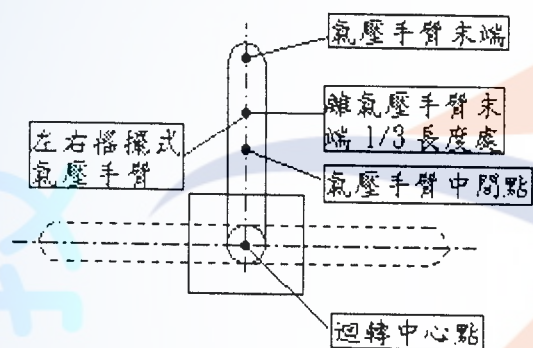
43. (3) 下圖為圓形振動送料器圓盤軌道形式，主要是分檢下列哪種物件的出料姿勢？



44. (4) 下圖為圓形振動送料器圓盤軌道形式，主要是分檢下列哪種物件的出料姿勢？



45. (3) 定位銷之設置宜①於中心點一支②中心線上二支③最大距離二支④最短距離二支。
46. (3) 於振動場合之二機件結合宜選用①固定螺釘②斜銷③彈簧銷④半圓鍵。
47. (2) 欲攻製 M6X1.0 的內螺紋，宜先鑽的孔徑是①4.0cm②5.0cm③6.0cm④7.0cm。
48. (2) 從斜坡道連續緊密送料至水平輸送帶，為避免工件瞬間大量落入，可裝置何種機構來處理①換向②分離③倉儲④平移 機構。
49. (4) 騎腳踏車踩踏板的動作，是何種機構的運動①搖桿-滑塊②雙搖桿③雙曲柄④搖桿-曲柄 機構。
50. (3) 一般而言，參考何種圖組裝機構是最為清楚①三視圖②剖面組立圖③爆炸圖④輔助圖。
51. (1) 一般而言，自動化機構（械）在組裝時，下列何者是首先要組裝的元件①機構②感測器③氣壓管路④電氣線路。
52. (3) 下圖為左右搖擺式氣壓手臂，在裝配管線時，固定部分的管線應從①氣壓手臂末端②氣壓手臂中間點③氣壓手臂迴轉中心點④離氣壓手臂末端 1/3 長度處 進入迴轉部分，才能避免纏繞、拉扯等問題。

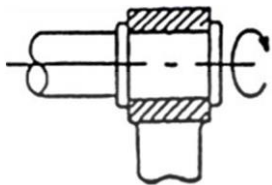


53. (2) 彈簧受一壓縮力，則被壓縮量與壓縮力為下列何種關係？①反比②正比③平方比④無關。
54. (2) 若彈簧受一壓縮力其彈簧常數愈大，則被壓縮量①愈大②愈小③相同④沒有關係。
55. (1) 兩個正齒輪嚙合傳動，當主動齒輪做正反轉時，兩個嚙合齒輪間有否背隙①有②沒有③緊密結合④無關。
56. (2) 利用聯軸器傳動，兩軸心允許之偏心率為①大②稍有偏心③要完全對心④非常大。
57. (3) 下列傳動組合，何者傳動背隙較小①小齒輪與齒條②方形螺桿與套筒③滾珠螺桿與套筒④鏈條與鏈輪。
58. (3) 下列傳動組件何者傳動精度較高①平皮帶②V 型皮帶③齒形皮帶④鏈條。
59. (1) 肘節機構的功能一般應用於下列何者？①夾具②調速器③分度④旋轉機構。
60. (4) 下列組件何者具有減速及吸收衝擊之功能①聯軸器②離合器③致動器④緩衝器。
61. (4) 一般緩衝器之作用為①減速②加速③加大出力④行程兩端終端動作緩衝。
62. (1) 一般油壓缸或氣壓缸活塞桿伸出時是否可承受側向力①不可②可以③可承受很大的側向力④無關。
63. (2) 當馬達連接聯軸器驅動導螺桿及平台負荷時，其安裝之偏心率應較聯軸器允許範圍①較大②較小③剛好在最大範圍④無關。
64. (4) 下列英文簡稱何者有誤？①FMS 彈性製造系統②CIM 電腦整合製造③CAD/CAM 電腦輔助設計與製造④CAT 電腦輔助製程規劃。
65. (1) 下列英文簡稱何者有誤？①FA 辦公室自動化②PA 程序自動化③CAPP 電腦輔助製程規劃④CAE 電腦輔助工程分析。
66. (1) 如下圖所示，四邊形 3、6、8、4 各邊的長度相等，其他各邊也相等，當 1、2 微微靠近時，3 向左移動非常明顯，此為①倍程機構②倍力機構③急回機構④平行機構。

影響滑動摩擦阻力，不會影響定位精度③不會影響定位精度及滑動摩擦阻力④會影響定位精度及滑動摩擦阻力。

76. (2) 滾珠導螺桿與方形導螺桿傳動特性比較，下列敘述何者最正確？①精度高、背隙誤差大②精度高、背隙誤差小③精度差、背隙誤差大④精度差、背隙誤差小。

77. (1) 如下圖所示，兩個對偶元件互相接觸方式的運動對是①旋轉對②滑行對③滾動對④平面對。



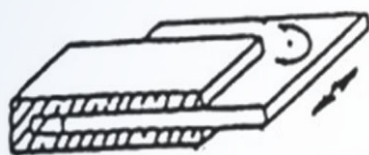
78. (2) 如下圖所示，兩個對偶元件互相接觸方式的運動對是①旋轉對②滑行對③滾動對④平面對。



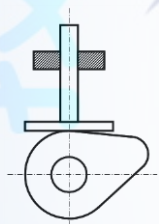
79. (3) 如下圖所示，兩個對偶元件互相接觸方式的運動對是①旋轉對②滑行對③滾動對④平面對。



80. (4) 如下圖所示，兩個對偶元件互相接觸方式的運動對是①旋轉對②滑行對③滾動對④平面對。



81. (1) 如下圖所示，是一種①切線凸輪②偏心確動凸輪③三角確動凸輪④凹槽式確動凸輪。



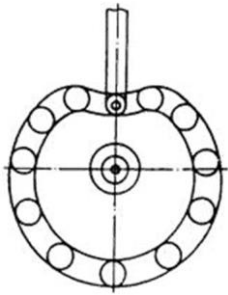
82. (2) 如下圖所示，是一種①切線凸輪②偏心確動凸輪③三角確動凸輪④凹槽式確動凸輪。



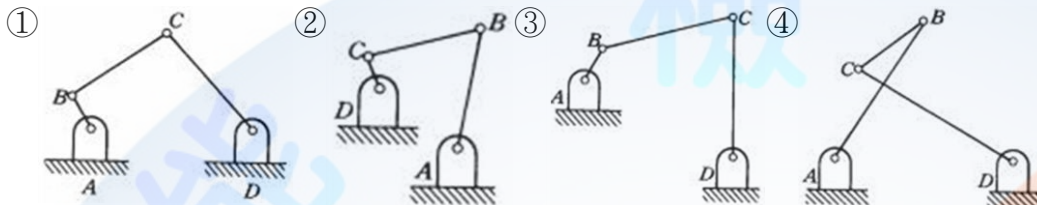
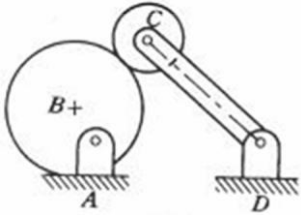
83. (3) 如下圖所示，是一種①切線凸輪②偏心確動凸輪③三角確動凸輪④凹槽式確動凸輪。



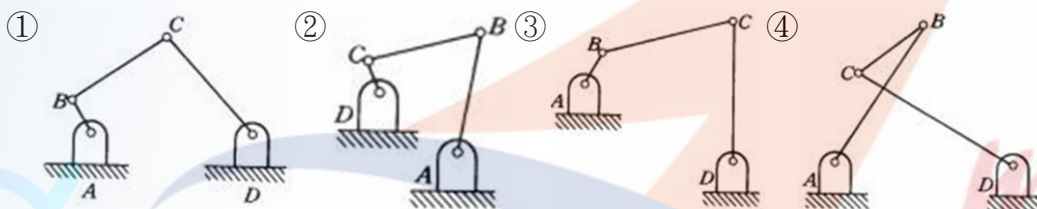
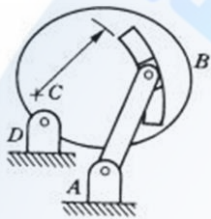
84. (4) 如下圖所示，是一種①切線凸輪②偏心確動凸輪③三角確動凸輪④凹槽式確動凸輪。



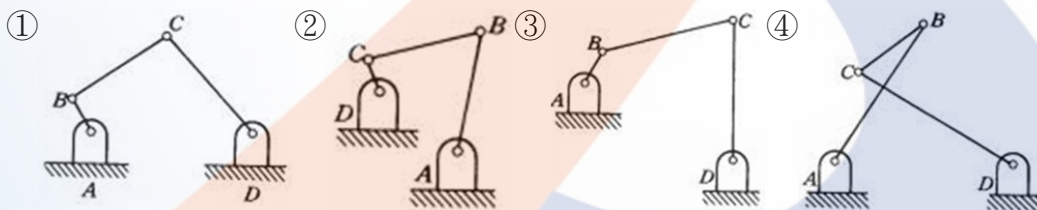
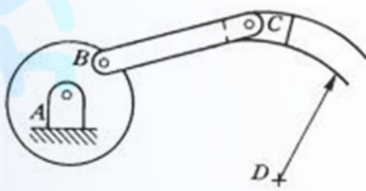
85. (1) 左圖的機構中運動時，機件不分離情況下，可簡化為



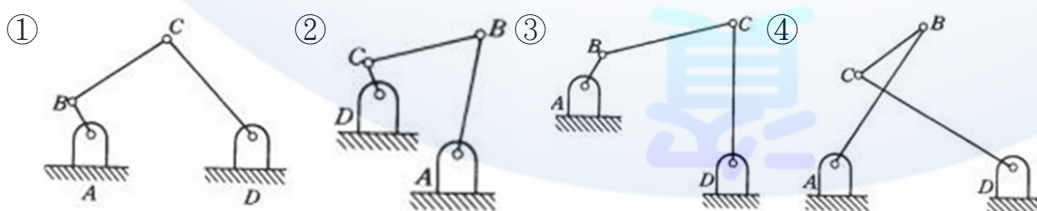
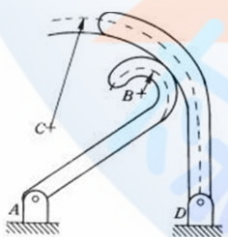
86. (2) 左圖的機構中運動時，機件不分離情況下，可簡化為



87. (3) 左圖的機構中運動時，機件不分離情況下，可簡化為



88. (4) 左圖的機構中運動時，機件不分離情況下，可簡化為



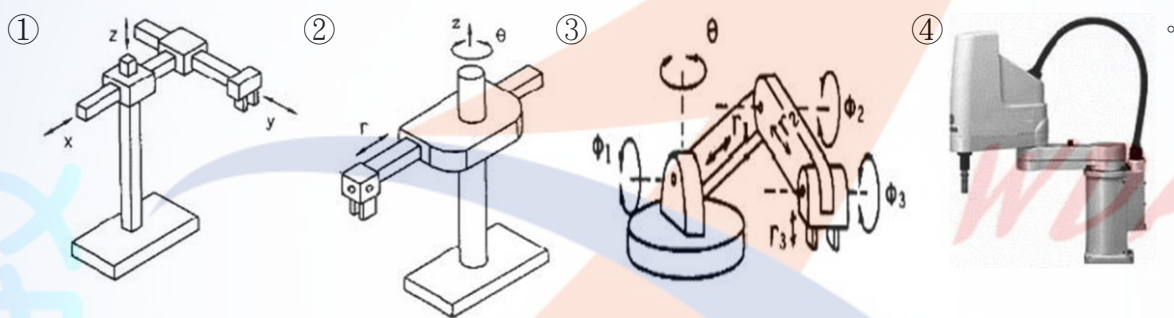
89. (2) 若將一軸之迴轉運動，用兩輪之滾動接觸直接傳達於另一軸，使之發生連續性迴轉運動，此種傳達動力的兩輪，謂之①皮帶輪②摩擦輪③日內瓦輪④確動凸輪。

90. (2) 下列何者不是機械手臂的座標結構？①直角座標②三角座標③極座標④圓筒座標。

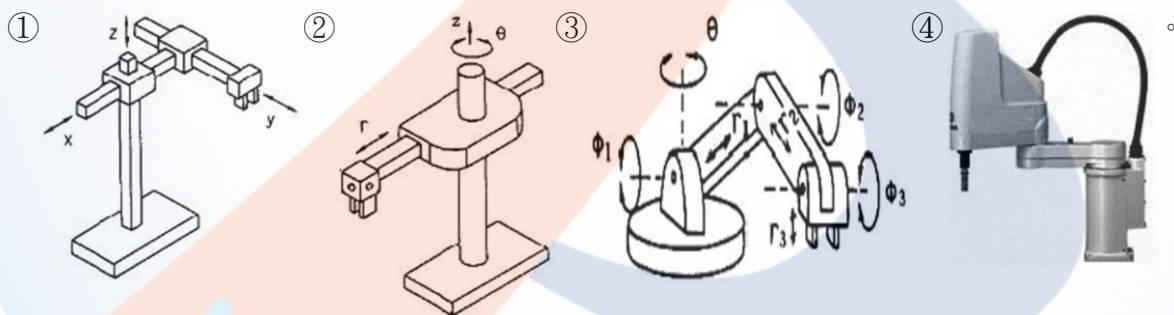
91. (3) 下列何者不是機械手臂的座標結構？①直角座標②關節座標③平面座標④圓筒座標。

92. (1) 機械手臂用於大平面鋼板移送，手爪部分宜採用①電磁夾爪②真空吸盤③機械式夾爪④氣壓式夾爪。

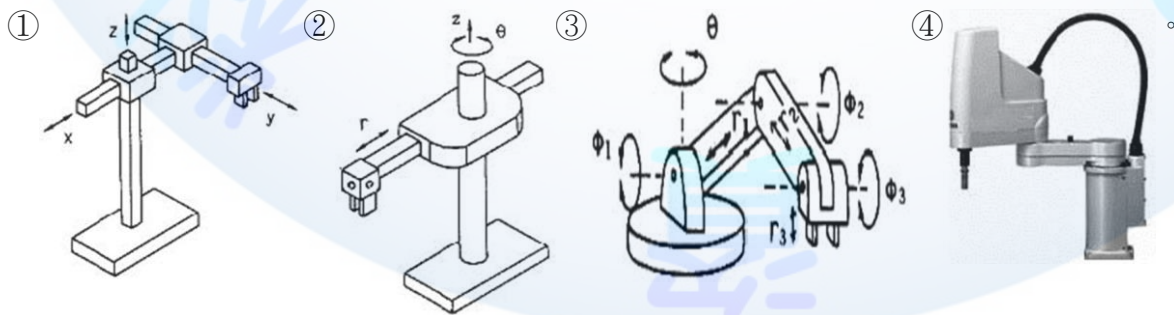
93. (2) 機械手臂用於小平面玻璃件移送，手爪部分宜採用①電磁夾爪②真空吸盤③機械式夾爪④氣壓式夾爪。
94. (1) 可承載極輕負載，且保持極高之裝配精度，下列何種軸承最適合？①線性軸承②滾珠軸承③滾針軸承④滑動軸襯。
95. (2) 適用於承載輕負載之高速迴轉運動場合，又可保持良好之裝配精度，下列何種軸承最適合？①線性軸承②滾珠軸承③滾針軸承④滑動軸襯。
96. (3) 適用於承載重負載之高速迴轉運動場合，又可保持良好之裝配精度，下列何種軸承最適合？①線性軸承②滾珠軸承③滾針軸承④滑動軸襯。
97. (4) 適用承載極重負載之低速迴轉運動場合，下列何種軸承最適合？①線性軸承②滾珠軸承③滾針軸承④滑動軸襯。
98. (2) 下列何者是自動化系統檢知外界各種情況變化的器具？①控制器②感測器③致動器④機構。
99. (1) 下列何者是自動化系統發號指揮命令的器具？①控制器②感測器③致動器④機構。
100. (3) 下列何者是自動化系統接受命令，轉換成機械能的器具？①控制器②感測器③致動器④結構體。
101. (4) 下列何者是自動化機構之支撐機件？①控制器②感測器③致動器④結構體。
102. (3) 減速機與馬達搭配使用，可以獲得①提高轉速②提高效率③提高扭矩④提高馬力 的功用。
103. (3) 下列何種螺紋可傳遞的動力最大？①V 型②梯型③方型④圓頭。
104. (4) 小齒輪帶動齒條是何種傳動機構？①直線轉換曲線②迴轉轉換曲線③直線轉換直線④迴轉轉換直線。
105. (1) 下列哪一種馬達在緊急停止時，過轉數最多？①感應②可逆③附電磁剎車④使用剎車器 馬達。
106. (1) 下列何種機械手臂屬於直角座標式？



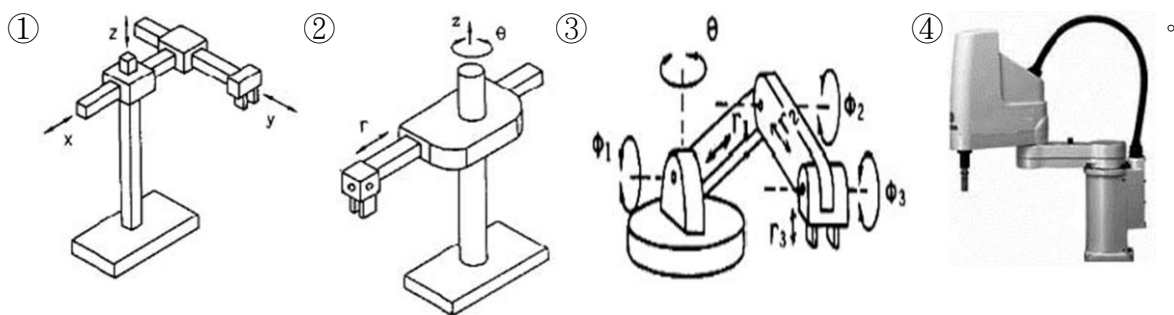
107. (2) 下列何種機械手臂屬於圓柱座標式？



108. (3) 下列何種機械手臂屬於手臂關節座標式？

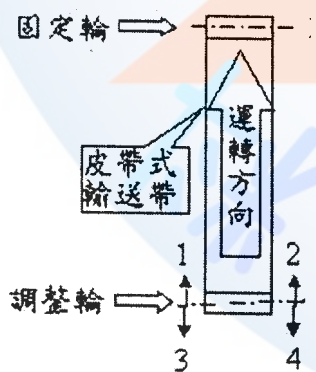


109. (4) 下列何種機械手臂屬於圓筒型水平關節座標式？

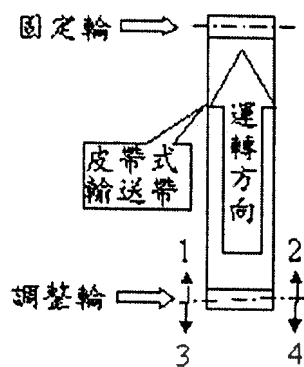


17000 機電整合 丙級 工作項目 07：試車與調整

1. (3) 夾爪挾持工件的長度最好是工件總長度的①1/8②1/4③1/2④3/4。
2. (2) 平板墊圈之外徑應比螺帽之對角長度①小②大③相同④不一定。
3. (3) 如將三相感應電動機之任意兩電源線對調，則此馬達的①轉速增快②轉速減慢③轉向相反④轉向不變。
4. (3) 鏈條傳動時，其鬆邊張力①較皮帶傳動者為大②較皮帶傳動者為小③幾乎近於 0④與皮帶傳動者相同。
5. (1) 大齒輪與從動小齒輪中間加入惰輪時，其轉速比①不變②變快③變慢④惰輪大小而定。
6. (2) 下列何者不是金屬平面墊圈（washer）之功用？①增加承壓面積②密封防漏③減少鬆動④獲得光滑平整之接觸面。
7. (2) 一般而言，若以滾動軸承與滑動軸承互相比較，則下列何者不是滾動軸承之優點？①磨耗較小②構造較簡單③動力損失較少④起動抵抗力較小。
8. (2) 下列何者不適合選用磁簧開關設計①氣壓缸移動速度慢②氣壓缸移動速度快③大行程氣壓缸④氣壓缸出力小。
9. (2) 節流閥使用時應安裝距氣壓缸何處？①愈遠愈好②愈近愈好③中間位置④無所謂。
10. (3) 氣壓控制閥所產生的噪音，要如何降低①提高排氣速度②提高進氣壓力③升高排氣口背壓④提高進氣速度。
11. (3) 以停止塊（stopper）做為移動件定位停止，若其有①溝槽②階級③螺紋④錐度 之設計，即可方便於做位置的微調。
12. (1) 緩衝器所吸收的能量是哪一種？①動能②位能③壓力能④熱能。
13. (4) 在高速、高振動之處，為確實防止螺絲鬆動應該用何種方式處理？①加平墊圈②加彈簧墊圈③鎖兩個螺帽④堡型螺帽加銷。
14. (1) 下圖皮帶式輸送帶在運轉時會往右偏移，是何種原因？①兩輪軸中心線不平行，左邊大右邊小②兩輪軸中心線不平行，左邊小右邊大③皮帶太緊④皮帶太鬆。



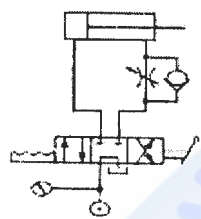
15. (1) 下圖皮帶式輸送帶在運轉時會往右偏移，應如何調整①兩輪軸中心線不平行，左邊大右邊小，往 1 或 4 方向調整②兩輪軸中心線不平行，左邊小右邊大，往 2 或 3 方向調整③皮帶太緊，往 1、2 方向調鬆④皮帶太鬆，往 3、4 方向調緊。



16. (1) 左圖符號代表①設備接地②訊號接地③接線盒④刀形開關。



17. (2) 左圖為①進氣調節迴路②排氣調節迴路③順序迴路④壓力保持迴路。



18. (3) 同步電動機起動時，激磁電流是應該①起動前先加②起動之同時加③起動後加④起動後也不加。

19. (2) 三相 10HP 電動機滿載使用中電源突然斷了一條，則該電動機①立即停止運轉②減慢運轉，線路電流大增可能燒斷保險絲後停轉③速度不變但線路電流大增④繼續運轉不受影響。

20. (1) 自動化機器在規劃編輯程式時，應先編輯①急停②步進③順序動作④復歸 程式，以防撞機或爆炸的危險。

21. (2) 欲調整自動化機器上機構或管路等之物理參數時，若電路與控制程式均已完成，應使用與執行①急停②步進③順序動作④復歸 程式，縮短調校時間。

22. (3) 電感式感測器無法檢知受測對象，故障原因不可能是①感測距離太遠②受測對象的材質③感測器之感測面太乾淨④感測角度過大。

23. (4) 排除控制電路故障，最簡便之檢查儀表為①電流表②電壓表③高阻計④三用電表。

24. (4) 一般 PLC，系統處理 I/O 的方式為①週期再生②插斷再生③程式開始再生④程式結束再生。

25. (4) 氣壓缸推動平台通常需用下列何者傳動來保持作動精度，並避免承受側向力①聯軸器②齒輪機構③連桿機構④滑動導軌。

26. (2) 平台移動精度需調整兩組滑軌或滑桿之①垂直度②平行度③摩擦力④表面粗糙度。

27. (2) 下列元件，何者可調整壓力之高低①流量控制閥②調壓閥③調速閥④電磁閥。

28. (1) 下列元件，何者可調整氣壓缸之速度①流量控制閥②減壓閥③電磁閥④邏輯閥。

29. (2) 通常機械滑台或導軌的鬆緊度對運動①無影響②有影響③無關④加速運動。

30. (1) 通常機械滑台或導軌的鬆緊度應①適中②愈緊愈好③愈鬆愈好④完全鎖住。

31. (3) 當氣壓缸活塞桿伸出時應與滑軌或導桿①向左偏②向右偏③保持平行④向上偏。

32. (4) 機械試車前，應檢查電路，下列那一項最重要①a 接點②b 接點③繼電器線圈④是否短路。

33. (1) 自動化機械在試車時應從何模式開始進行？①手動②全自動③半自動④遠端監控 模式。

34. (1) 有一大一小不同的螺絲要鎖緊時，宜從何處先鎖緊？①大的螺絲②小的螺絲③任意一種螺絲④作業較方便的。

35. (2) 要從皮帶盤拆卸三角皮帶時，應從何處拆卸為佳？①小皮帶盤②大皮帶盤③任意皮帶盤④較好拆的先拆卸。

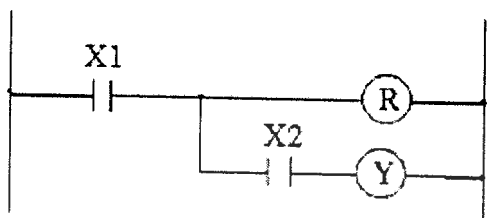
36. (1) 要在皮帶盤裝上三角皮帶時，應從何處裝上為佳？①小皮帶盤②大皮帶盤③任意皮帶盤④較好裝的先裝。

37. (2) 工業規格之閥件，限定使用溫度在 5~50°C 之間，係受限於閥件內部之①使用空氣②襯墊材料③滑軸材質④閥體材料。

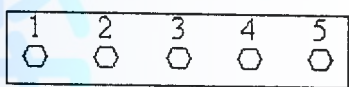
17000 機電整合 丙級 工作項目 08：維修

1. (1) 滾珠軸承一般使用的潤滑劑是①黃油②機油③防銹油④石墨。

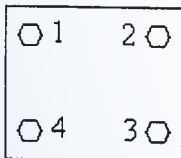
2. (4) 拆卸後不能再使用的連結機件是①螺紋②鍵③斜銷④鉚釘。
3. (2) 繼電器(Relay)之線圈通電後①a 接點不通，b 接點通②a 接點通，b 接點不通③a 接點變 b 接點④b 接點變 a 接點。
4. (2) 外露管線的整理，若採束帶繫捆，以多少 cm 一綁為宜？①3②10③15④20。
5. (1) 下圖 X2 元件，PLC 以下列何種指令表示①AND②OR③OUT④NOT。



6. (1) 下列何種銷於使用時需將其末端彎曲，以防脫落？①開口銷②快釋銷③彈簧銷④定位銷。
7. (2) 氣壓管路太長易導致①熱量損失②壓力損失③磨損減少④流量增加。
8. (3) 數字 0~9 的 BCD 碼指撥開關，設 0 表示低電位，1 表示高電位，若撥至 5，其電位依序是①1001②0110③0101④1110。
9. (4) 數字 0~9 的 BCD 碼指撥開關，接至 PLC，會佔用多少輸入點？①1②2③3④4。
10. (2) 數字 0~9 的指撥開關，其編碼方式是①BIN 碼②BCD 碼③ASCII 碼④HEX 碼。
11. (2) 要提高以 TTL IC 解碼七段顯示器的亮度，使用下列何種措施最適宜？①更換另一個新的七段顯示器②降低七段顯示器串聯電阻值③提高 TTL IC 電壓值④更換另一個新的 TTL 解碼 IC。
12. (2) 正常運動中的氣壓缸若突然停在端點不動，應檢查①PLC 程式是否錯誤②PLC 相關接點是否導通③壓力設定是否過低④流量調整過小。
13. (4) 針對有鎖緊力要求之特殊機件的鎖緊，應使用①活動②梅花③固定④扭矩 扳手鎖緊。
14. (2) 下列何者不是撰寫故障檢修報告的主要功能？①迅速了解故障狀況②提升寫作能力③方便任務交接說明④做為性能改善的依據。
15. (3) 下圖有 5 支螺絲需鎖緊時，其較佳的鎖緊順序為①1-2-3-4-5②5-4-3-2-1③3-2-4-1-5④1-5-2-4-3。



16. (1) 下圖有 4 支螺絲的面盤，其較佳的鎖緊順序為①1-3-2-4②1-2-3-4③1-4-3-2④1-2-4-3。



17. (1) 大多數變壓器的故障都發生在①線圈②鐵心③外殼④套管。
18. (3) 檢修故障變壓器所抽出之變壓器油應①倒入排水溝丟棄②倒入土壤中丟棄③交由專門廠商處理④重新再使用。
19. (3) 一般電器設備之接地線顏色應為①藍②白③綠④黑。
20. (1) 檢查牆上插座是否有電，最適當的方法為①以電壓表量其開路電壓②以電流量表其短路電流③以歐姆表量其接觸電阻④以瓦特計量所耗之功率。
21. (3) 電氣元件接腳氧化時①表示該元件已變質，不能使用②可直接使用③需將氧化部分刮掉後再使用④加焊油後即可使用。
22. (1) 電磁開關上積熱電驛主要目的在保護①過載電流②短路電流③接地④斷線。
23. (1) 直流繼電器一般係使用下列何種電氣元件來消除逆向脈衝①二極體②電容器③電阻器④電阻器及電容器串聯。
24. (3) 量測旋轉軸之動力，下列何者為不需要的裝置①扭力計②轉速計③壓力計④顯示儀錶。
25. (2) 使用後的電容器在碰觸之前應先①絕緣②放電③充電④加壓。
26. (2) 供給繼電器線圈電壓若超過額定電壓會造成線圈①短路②燒毀③溫度下降④接觸不良。
27. (4) 供給繼電器線圈電壓若低於額定電壓會造成①燒毀②短路③接觸不良④無法動作。
28. (1) 氣油壓直動形雙動電磁閥兩端線圈若同時通電激磁會造成①線圈燒毀②流量增加③加速氣缸移動④壓力升高。
29. (3) 氣油壓雙動電磁閥為避免兩端線圈有同時通電激磁之現象，通常用何種方式保護？①保險絲②過負載保護③互

鎖保護電路④緊急停止按鈕。

30. (1) 通常會造成壓力表損壞之原因為①使用壓力超出壓力刻度範圍②速度太快③出力太大④瞬間停止。
31. (1) 一般電源供應器具有何種保護裝置？①過電流保護②過溫度保護③過電阻保護④過流量保護。
32. (3) 機構運動為增進安全性，要避免傷害應裝置①壓力表②流量計③防護罩④速度感測器。
33. (1) 在組裝機械時，何種螺紋使用次數最頻繁？①V 型②梯型③方型④圓頭。
34. (2) 下列何種螺紋若有磨損仍可補償？①V 型②梯型③方型④圓頭。
35. (4) 下列何種螺紋、螺帽正逆轉的間隙最小？①V 型②梯型③方型④滾珠 螺桿。
36. (4) 下列何種方式傳遞轉動，最不會有滑動的現象？①繩索②平皮帶③V 型皮帶④齒規皮帶。
37. (3) 拆裝螺絲時，使用何種扳手可既安全又快速完成？①活動②固定③棘輪套筒④梅花 扳手。
38. (2) 有關 M6×1.0 螺紋下列描述何者有誤？①螺桿外徑 6 mm②為統一標準螺紋③螺距 1.0 mm④螺帽加工時鑽孔直徑 5.0 mm。
39. (3) 下列何種方式不是明顯提升氣壓缸移動速度方法①排氣側加裝快速排氣閥②改換衝擊式氣壓缸③改換大型氣壓缸④增加氣壓缸之進氣量。
40. (2) 兩機件相互碰撞所產生的振動，下列何種元組件無法改善？①彈簧②螺栓③緩衝器④橡皮墊。