第二部分 通用技术(共50分)

- 一、选择题(本大题共 12 小题,每小题 2 分,共 24 分。每小题列出的四个备选项中只有一个是符合题目要求的,不选、多选、错选均不得分)
- 16. 如图所示是 2025 年央视春晚机器人与真人演员共同演绎秧歌舞蹈的画面。机器人不仅能完成高难度的转手绢表演,还可以流畅地行走和转身。下列说法不正确的是
 - A. 通过不断的演练和改进, 使得人机共舞更加逼真, 体现了技术的实践性
 - B. 具有智能决策能力,能适应复杂多变的工作环境,体现了技术的复杂性
 - C. 机器人技术广泛应用于教育、娱乐、服务等领域, 体现了技术的价值
 - D. 新技术的支持,才能实现机器人与人共舞,体现了设计是技术发展的驱动力

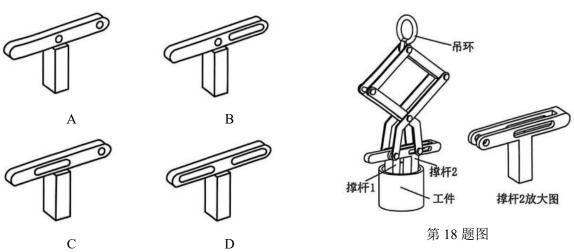




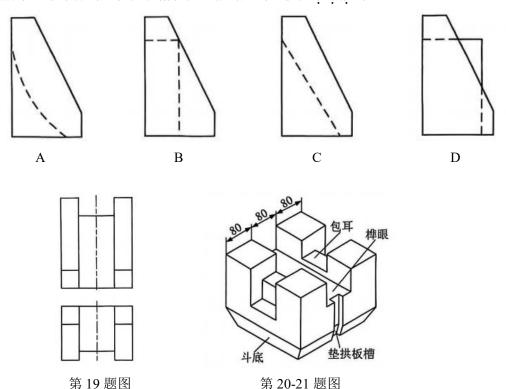
第16题图

第17 题图

- 17. 如图所示是一款最新研发的登山助力装置。下列评价与分析中恰当的是
 - A. 融合了先进的动力、电子和 AI 算法等核心技术,符合设计的创新原则
 - B. 采用人体工学设计,有效减轻双腿负担,体现了技术具有发展人的作用
 - C. 一次充电可连续行走 5 个多小时, 实现了人机关系的高效目标
 - D. 腰带可适合不同腰围的人,主要考虑了人的动态尺寸
- 18. 如图所示是一种内撑式吊装工具及撑杆 2 结构的放大图。当吊机拉着吊环上升时,撑杆 1 和撑杆 2 外移撑紧工件,吊装工件到所需位置。为将工件撑紧,撑杆 1 的结构正确的是

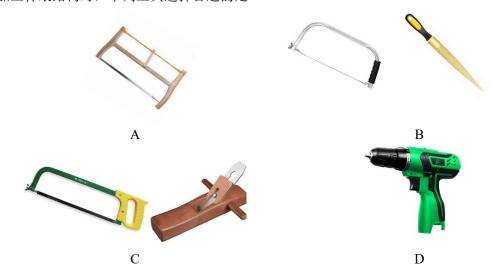


19. 如图所示是某形体的主视图和俯视图。相对应的左视图不可能的是



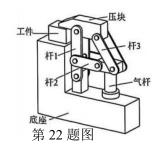
在了解了中国传统古建筑后,小马对斗拱结构产生了浓厚的兴趣,上网搜索到如图所示的坐 斗。请完成第20-21 题。

- 20. 小马用大小合适的木块加工该坐斗。下列说法不合理的是
 - A. 画线时, 先画坐斗的对称中心线, 再画轮廊线
 - B. 斗底的加工可采用刨削
 - C. 包耳结构可通过锯割和锉削加工而成
 - D. 加工垫拱板槽结构时,可用凿子凿削
- 21. 加工样眼结构时,下列工具选择合适的是

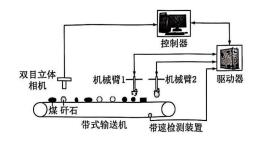


通用技术试题 第 2 页 (共 6 页) 浙考交流公众号提供

- 22. 如图所示是一种压紧机构。气杆垂直往上运动,通过杆 1、杆 2、杆 3 推动压块将工件压紧。压紧后,杆 1 处于垂直位置,杆 2 处于水平 位置,下列对构件主要受力形式的分析正确的是
 - A. 杆 1 受拉,杆 3 受压
 - B. 杆1受压,杆3受压
 - C. 杆 1 受拉,杆 3 受拉
 - D. 杆 1 受压,杆 3 受拉

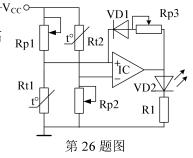


如图所示是煤矸石分拣系统,双目立体相机采集煤和矸石的图像信息,传给控制器处理。控制器提取已识别的矸石抓取特征后,根据矸石大小和位置进行排序,并将抓取任务下达给驱动器,驱动器控制机械臂完成煤矸石分拣。请根据描述完成第23-24题。

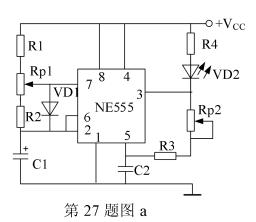


第 23-24 题图

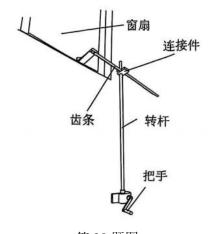
- 23. 关于煤矸石分拣系统,下列说法不恰当的是
 - A. 该系统可分为煤矸石识别、机械臂控制、带速检控等子系统
 - B. 矸石的纹理特征是该系统优化的影响因素
 - C. 分拣速度需要与带速匹配,以提高分拣的效率
 - D. 相机的分辨率会影响分拣的准确性, 体现了系统的整体性
- 24. 从控制角度分析煤矸石分拣系统,下列说法正确的是
 - A. 输入量是驱动器接收的任务信息
- B. 控制量是煤矸石的图像信息
- C. 控制器通过驱动器控制机械臂
- D. 矸石的大小和纹理是干扰因素
- 25. 在通用技术实践室,小马使用指针式多用电表的电阻挡位测量电解电容。下列说法中不正确的是
 - A. 测量前,将电容的两根引脚短路放掉残余电荷
 - B. 将多用电表的红表笔接负极, 黑表笔接正极
 - C. 指针迅速向右偏转后渐归位,表示电容器性能良好
 - D. 指针向右偏转角度越大,表示电容器的电容量越小
- 26. 如图所示是水温控制实验电路,当环境温度低时,水温控制在较高范围;当环境温度高时,水温控制在较低范围。Rtl 检测环境温度,
 - Rt2 检测水温。VD2 发光表示加热。下列分析正确的是
 - A. Rt1 和 Rt2 为正温度系数热敏电阻
 - B. 调大 Rp3, 水温的上限变低, 下限不变
 - C. 若要提高环境温度的设定值,可以调大 Rp2
 - D. 若 VD1 接反,则无法实现水温的区间控制



27. 如图 a 所示是振荡实验电路。图 b 是 555 集成芯片的内部结构图。下列关于该电路的分析中正确的是



- A. 当 C1 充电时, VD2 发光
- C. Rp2 调小, VD2 闪烁频率变低
- B. Rp1 向下滑动, C1 放电时间变长
- D. VD1 开路, 3 脚输出高电平时间变短
- 二、非选择题(本大题共 3 小题, 第 28 小题 8 分, 第 29 小题 10 分, 第 30 小题 8 分, 共 26 分。 请在各小题中的" ▲ "处填写合适选项的字母编号)
- 28. 小马发现学校楼梯间的移窗太高,开关不方便。于是收集了相关资料,构思了如图 a 所示的解决方案:旋转把手带动转杆转动,安装在转杆上部的齿轮带动齿条水平移动,实现窗扇的开或关。请完成以下任务:



第 28 题图 a



第28 题图 b

- (1) 小马收集了相关资料,下列不需要的是(单选)__▲
 - A. 窗户与地面的距离

- B. 常见的传动机构的类型与结构
- C. 窗扇玻璃的特性和参数
- (2)确定转杆长度时,需要明确把手到地面的距离。从人机关系的角度分析,把手的安装高度合理的是(单选) ▲
 - A. 500mm
- B. 1000mm
- C. 1800mm
- (3) 小马利用 2mm 厚的钢板加工如图 b 所示的连接件。为了保证连接件的加工精度,下列加工流程中合理的是(单选)_____
 - A. 划线→锯割→锉削→弯折→划线→钻孔

通用技术试题 第 4 页 (共 6 页) 浙考交流公众号提供

- B. 划线→锉削→锯割→弯折→划线→钻孔
- C. 划线→锯割→锉削→钻孔→划线→弯折
- (4) 要将把手的转动转化为转杆的转动,下列传动机构中可行的是(多选) ▲









A.圆柱齿轮

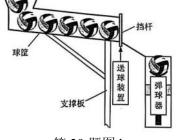
B.蜗轮蜗杆

C.锥齿轮

D.齿轮齿条

29. 小马喜欢打排球,经常参加排球比赛,如图 a 所示。为了方便球队平时的扣球训练,小马想设计一台自动发球机,并构思了如图 b 所示的方案:在球筐出口设置挡杆,挡杆由送球装置带动。当挡杆离开后,排球落入弹球器。弹球器将球弹出供球员进行扣球训练。请你帮助小马完成送球装置及挡杆的设计,设计要求如下:





第 29 题图 a

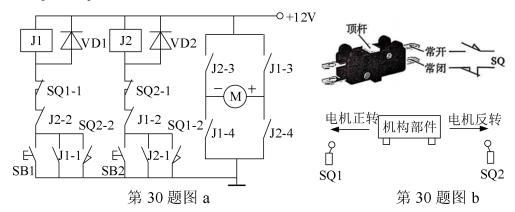
第29题图b

- (a) 挡杆离开后只能让1个球落下并将后面的球挡住:
- (b) 采用1个电机驱动,通过电机的正反转或往复运动机构带动挡杆;
- (c) 挡杆的结构、送球装置的固定位置自定:
- (d) 电机正转、反转、停止的时间和弹球器弹球的频率均由控制电路控制:
- (e) 选用直径 210mm 的排球, 其他材料和零配件自选。

请完成以下任务:

- (1)设计该装置时,需要考虑的是(多选)_▲_
 - A. 采用何种材料既符合强度要求又便于制作
 - B. 如何调整弹球的高度和方向
 - C. 挡杆如何使前面的球滚下并把后面的球挡住
 - D. 如何将电机的转动转为机构的其他运动
- (2) 构思符合该装置设计要求的多个方案,画出其中最优方案的设计草图,简要说明方案的工作过程。
- (3) 在草图上标注主要尺寸。

30. 根据 29 题送球装置的设计要求,小马设计了电机正反转控制电路,如图 a 所示。J1 通电时电机正转;J2 通电时电机反转。SQ1、SQ2 为限位开关,其外形、触点符号和安装如图 b 所示。限位开关固定在装置上,电机正转或反转带动机构部件向不同的方向运动,当碰到限位开关 SQ1 或 SQ2 的顶杆时,常开触点闭合,常闭触点断开。请完成以下任务:



- (1) 关于直流电磁继电器的选择和检测,以下说法正确的是(多选) __▲__
 - A. 额定工作电压应选择 12V
 - B. J1 和 J2 应采用 8 个引脚的继电器
 - C. 触点负荷应与电机的功率相匹配
 - D. 多用电表检测线圈的电阻值为 100 Ω,表明线圈损坏
- (2) 按下 SB2 电机反转,松开 SB2 后电机停转,可能损坏的元件是(单选)_▲
 - A. J1-2 触点

B. J2-1 触点

C. SQ2-1 触点

D. VD2

- (3) 下列对电路的分析不正确的是(单选) __▲__
 - A. 电机正转时, 按下 SB2 电机停止
 - B. 接入 J1-2 和 J2-2 的作用是防止电源短路
 - C. 按 SB1 后, 电机作"正转→反转→正转"循环往复转动
- (4) 在调试时发现,电机反转带动机构部件碰到 SQ2 后,电机需要停止一段时间再正转。 为此,SQ2 需要增加一组常闭触点 SQ2-2。请在下图虚线框中用给定的元器件将电路 补充完整,以实现上述延时功能。

