

2025 年高级维修电工理论知识复习题库及答案

(共 350 题)

1、逆变电路输出频率较高时，电路中的开关元件应采用(D)。

A、晶闸管 B、电力晶体管 C、可关断晶闸管 D、电力场效应管

2、变压器主绝缘击穿的修理步骤为：更换绝缘、烘干器身和(B)

A、帮扎 B、灌入合格的变压器油 C、焊接引线 D、修好接地片

3、对于三相异步电动机转子绕组的绕制和嵌线时，较大容量的绕线式转子绕组采用(B)

A、扁铝线 B、裸铜条 C、铝线 D、圆铜线

4、绕线式异步电动机修理装配后，必须对电刷(B)

A、更换 B、研磨 C、调试 D、热处理

5、直流电机转子的主要部分是(A)

A、电枢 B、主磁极 C、换向极 D、电刷

6、三相异步电动机要检查定、转子绕组匝间绝缘的介电强度，应进行(A)试验

A、匝间绝缘 B、耐压 C、短路 D、空载

7、利用试验法判断变压器故障，当测得低压侧三相绕组电阻误差很大，可能产生的故障是(A)

A、引线铜皮与瓷瓶导管断开 B、分接开关损坏

C、匝间短路 D、分接开关接触不良

8、直流电动机是利用(C)的原理工作的

A、导线切割磁力线 B、电流产生磁场

C、载流导体在磁场内将要受力而运动 D、电磁感应

9、串励直流电动机的机械特性，当电动机负载增大，其转速下降很多，称为(C)特性

A、硬 B、较软 C、软 D、较硬

10、(A)发电机虽有可以自励的优点，但它的外特性差

A、并励 B、串励 C、他励 D、积复励

11、要使主、从动轮方向的转向相同，则中间加()个惰轮。

A、2 B、4 C、偶数 D、奇数

12、以下属于点位控制数控机床的是(B)。

A、数控车床 B、数控钻床 C、数控铣床 D、加工中心

13、V带传动中，新旧带一起使用，会(C)。

A、发热过大 B、传动比恒定 C、缩短新带寿命 D、增大承载能力

14、一个完整的计算机系统包括(C)。

A、计算机及其外围设备 B、主机、键盘及显示器

C、软件系统和硬件系统 D、模拟电路部分和数字电路部分

15、小型变压器的绕制时，对铁心绝缘及绕组间的绝缘，按对地电压的(B)倍来选用。

A、1.5 B、2 C、3 D、4

16、以下属于轮廓控制型数控机床是(C)。

A、数控车床 B、数控钻床 C、加工中心 D、数控镗床

17、内燃机中的曲柄滑块机构，应该是以(A)为主动件。

A、滑块 B、曲柄 C、内燃机 D、连杆

18、共发射极偏置电路中，在直流通路中计算静态工作点的方法称为(C)。

A、图解分析法 B、图形分析法 C、近似估算法 D、正交分析法

19、直流差动放大电路可以(B)。

A、放大共模信号，抑制差模信号 B、放大差模信号，抑制共模信号

C、放大差模信号和共模信号 D、抑制差模信号和共模信号

20、直流电动机转速不正常，可能的故障原因是：(A)。

A、电刷位置不对 B、启动电流太小 C、电机绝缘老化 D、引出线碰壳

21、带平衡电抗器三相双反星形可控整流电路中，每只晶闸管渡过的平均电流是负载电流的（D）。

A、1/2 倍 B、1/3 倍 C、1/4 倍 D、1/6 倍

22、把直流电源中恒定的电压变换成（D）的装置称为直流斩波器。

A、交流电压 B、可调交流电压 C、脉动直流电压 D、可调直流电压

23、把(C)的装置称为逆变器。

A、交流电变换为直流电 B、交流电压升高或降低

C、直流电变换为交流电 D、直流电压升高或降低

24、数字式仪表基本上克服了(B)，故准确率高。

A、摩擦误差 B、视觉误差 C、相角误差 D、变比误差

25、数字式电压表测量的精度高，是因为仪表的(B)。

A、准确度高 B、输入阻抗高 C、所用电源的稳定性好 D、能读取的有效数字多

26、高频信号发生器的频率调整旋钮，主要是用来改变主振荡回路的（B）。

A、电压上下 B、可变电容器容量 C、电流大小 D、可变电阻器阻值

27、对逻辑函数进行简化时，通常都是以化简为（A）表达式为目的的。

A、“与或” B、“与非” C、“或非” D、以上三种

28、逻辑表达式 $A+AB$ 等于(A)

A、 AB B、 $1+AC$ C、 $1+BD$ D、 B

29、TTL 集成逻辑门电路内部是以 (B) 为基本元件构成的。

A、二极管 B、三极管 C、晶闸管 D、场效应管

30、CMOS 集成逻辑门电路内部是以 (D) 为基本元件构成的。

A、二极管 B、三极管 C、晶闸管 D、场效应管

31、当集成逻辑“与非”门某一输入端接地，而其余输入端悬空时，流入这个输入端的电流称为输入

(C) 电流。

A、额定 B、开路 C、短路 D、负载

32. 组合逻辑门电路在任意时刻的输出状态只取决于该时刻的(C)。

A、电压上下 B、电流大小 C、输入状态 D、电路状态

33、规定 RS 触发器(C)的状态作为触发器的状态。

A、R 端 B、S 端 C、Q 端 D、 $\bar{Q}$ 端

34、双稳态触发脉冲过窄，将会使电路出现的后果是(C)。

A、空翻 B、正常翻转 C、触发而不翻转 D、随机性乱翻转

35、双稳态触发器原来处于“1”态，想让它翻转为“0”态，可采用的触发方式是（A）。

A、单边触发 B、计数触发 C、多边触发 D、以上三种都可以

36、多谐振荡器主要用来产生(C)信号。

A、正弦波 B、脉冲波 C、方波 D、锯齿波

37、数字式万用表一般都是采用（C）显示器。

A、半导体式 B、荧光数码 C、液晶数字式 D、气体放电管式

38、旋转变压器的结构相似于（D）。

A、直流电动机 B、笼型异步电动机 C、同步电动机 D、绕线型异步电动机

39、自整角机的结构相似于（D）。

A、直流电动机 B、笼型异步电动机 C、同步电动机 D、绕线型异步电动机

40、根据反响式步进电动机的工作原理，它应属于（C）。

A、直流电动机 B、笼型异步电动机 C、同步电动机 D、绕线型异步电动机

41、三相六拍通电方式步进电动机转子齿数为 10，则每输入一个脉冲转子转过（B）。

A、 3° B、 6° C、 12° D、 36°

42、力矩电动机的特点是 (C)。

A、转速高，转矩大 B、转速高，转矩小 C、转速低，转矩大 D、转速低，转矩小

43、爪极式发电机的结构相似于 (C)。

A、直流发电机 B、隐极式发电机 C、凸极式发电机 D、交流发电机

44、感应子发电机的转子是 (D)。

A、单相励磁 B、三相励磁 C、直流励磁 D、无励磁

45、无刷直流电动机从工作原理上看它是属于 (C)。

A、直流电动机 B、笼型异步电动机 C、同步电动机 D、绕线型异步电动机

46、绕线转子异步电动机的串级调速是在转子电路中引入 (D)。

A、调速电阻 B、频敏变阻器 C、调速电抗器 D、反电动势

47、三相交流换向器异步电动机的调速是通过改变 (C) 实现的。

A、磁极对数 B、电源频率 C、电刷位置 D、电源电压

的变化范围是 (A)。048、三相交流换向器异步电动机同相电刷间的张角

A、 $\pm 180^\circ$ B、 $\pm 120^\circ$ C、 $\pm 60^\circ$ D、 $\pm 30^\circ$

49、三相二极交流换向器异步电动机的电刷数是 (C)。

A、2 B、4 C、6 D、8

50、无换向器电动机的调速方法是 (D)。

A、调电压调速 B、调励磁电流调速 C、调电刷位置调速 D、三种都可以

51、监视电动机运行情况是否正常，最直接、最可靠的方法是看电动机是否出现 (D)。

A、电流过大 B、转速过低 C、电压过高过低 D、温升过高

52、转速负反响系统中，给定电阻 R_g 增加后，则 (C)。

A、电动机转速下降 B、电动机转速不变

C、电动机转速上升 D、给定电阻 R_g 变化不影响电动机的转

53、转速负反响有差调速系统中，当负载增加以后，转速要变小，系统自动调速以后，可以使电动机的转速 (B)。

A、等于原来的转速 B、低于原来的转速

C、高于原来的转速 D、以恒转速旋转

54、电压负反响自动调速系统的性能 (B) 于转速负反响调速系统。

A、优 B、劣 C、相同 D、不同

55、在转速负反响调速系统中，当负载变化时，电动机的转速也跟着

变化，其原因是(B)

A、整流电压的变化 B、电枢回路电压降的变化

C、控制角的变化 D、温度的变化

56. 电压负反响主要补偿(B)上电压的损耗。

A、电抗器电阻 B、电源内阻 C、电枢电阻 D、以上皆不正确

57、电流正反响主要补偿（C）上电压的损耗。

A、电枢回路电阻 B、电源内阻 C、电枢电阻 D、电抗器电阻

58、开环自动控制系统出现偏差时，系统将(A)。

A、不能自动调节 B、能自动调节

C、能够消除偏差 D、能自动调节只是调节能力差

59. 在自动控制系统中，若想稳定某个物理量，就该引入该物理量的
(B)

A、正反响 B、负反响 C、微分负反响 D、微分正反响

60、自动控制系统中，反响检测元件的精度对自动控制系统的精度
(B)。

A、无影响 B、有影响

C、有影响但被闭环系统补偿了 D、反响环节能克服精度的影响

61、电压微分负反响及电流微分负反响是属于（B）环节。

A、反响环节 B、稳定环节 C、放大环节 D、保护环节

62、无静差调速系统中必须有(C)。

A、积分调节器 B、比例调节器 C、比例、积分调节器 D、运算放大器

63、无静差调速系统的调节原理是(A)。

A、依靠偏差的积累 B、依靠偏差对时间的积累

C、依靠偏差对时间的记忆 D、依靠偏差的记忆

64、在调速系统中，当电流截止负反响参与系统调节时，说明调速系统主电路电流(A)。

A、过大 B、过小 C、正常 D、为零

65、双闭环系统中不加电流截止负反响，是因为(A)。

A、由电流环保证 B、由转速环保证

C、由比例积分器保证 D、由速度调节器的限幅保证

66、带有速度、电流双闭环调速系统，在启动时，调节作用主要靠(A)调节器产生。

A、电流 B、速度 C、负反响电压 D、电流、速度两个

67、带有速度、电流双闭环调速系统，在负载变化时出现偏差，消除

偏差主要靠(B)。

A、 电流调节器 B、 速度调节器

C、 电流、速度两个调节器 D、 比例、积分调节器

68、带有速度、电流双闭环调速系统，在系统过载或堵转时，速度调节器处于(A)。

A、 饱和状态 B、 调节状态 C、 截止状态 D、 放大状态

69、有静差调速系统，当负载增加之后转速下降，可通过反响环节的调节作用使转速有所上升。系统调节后，电动机电枢电压将(B)。

A、减小 B、增大 C、不变 D、倍减

70、直线感应同步器定尺绕组是 (A)。

A、连续绕组 B、分段绕组 C、正弦绕组 D、余弦绕组

71、在数控机床的位置数字显示装置中，应用最普遍的是(A)。

A、感应同步数显 B、磁栅数显 C、光栅数显 D、液晶数显

72、莫尔条纹是(B)。

A、平行光栅刻线方向 B、垂直光栅刻线方向 C、沿任意方向 D、方向不能确定

73、在 PC 中，可以通过编程器修改或增删的是(B)。

A、系统程序 B、用户程序 C、工作程序 D、任何程序

74、在 PC 中的梯形图中，线圈(B)。

A、必须放在最左边 B、必须放在最右边 C、可放在任意位置 D、可放在所需处

75、OUT 指令是驱动线圈指令，但它不能驱动(A)。

A、输入继电器 B、输出继电器 C、暂存继电器 D、内部继电器

76、当电源掉电时，计数器 (C)。

A、复位 B、秒复位 C、计数器前值保持不变 D、开始计数

77、开环自动控制系统出现偏差时，系统将(A)。

A、不能消除偏差 B、完全能消除偏差

C、能消除偏差的三分之一 D、能消除偏差的二分之一

78、液压系统中油泵是属于 (A)。

A、动力元件 B、执行元件 C、控制元件 D、辅助元件

79、决定油缸活塞运动速度的主要因素是 (B)。

A、压力 B、流量 C、压力和流量 D、负载

80、在调节“聚焦”旋钮时，是在改变示波管中 (C) 的电位。

A、阴极 B、控制栅极 C、第一阳极 D、第二阳极

$\alpha=0^\circ$ 时，输出电压平均值为 (D)。 α 81、三相半控桥式整流电路，当

$2.34U_2 \approx 1.17U_2$ D、 $U_L \approx 0.9U_2$ C、 $U_L \approx 0.45U_2$ B、 $U_L \approx A$ 、 U_L

82、三相双反星形可控整流电路中，晶闸管承受的最大反向电压为 (C)。

A、 $2U_2$ B、 $3U_2$ C、 $2.34U_2$ D、 $(2+3)U_2$

83、从工作原理上，反响式步进电动机应属于 (C)。

A、直流电动机 B、笼型异步电动机 C、同步电动机 D、绕线型异步电动机

84、为了解决调速系统的稳定性问题，可以引入 (B)。

A、电压负反响 B、电压微分负反响 C、电流正反响 D、电流截止负反响

85、转速负反响无静差调速系统是通过采用 (C) 实现无静差调速的。

A、比例调节器 B、积分调节器 C、比例积分调节器 D、集成运算放大器

86、液压系统中调速阀属于 (C)。

A、方向控制阀 B、压力控制阀 C、流量控制阀 D、安全阀

87、使用图示仪观察晶体管输出特性曲线时，在垂直偏转板上应施加 (B)。

A、阶梯波电压 B、正比于 I_C 的电压 C、正弦整流全波 D、锯齿波

电压

$\alpha=0^\circ$ 时，输出电压平均值为 (D)。 α 88、三相双反星形可控整流电路当

$2.34U_2 \approx 1.17U_2$ D、 $U_L \approx 0.9U_2$ C、 $U_L \approx 0.45U_2$ B、 $U_L \approx A$ 、 U_L

$\alpha=0^\circ$ 时，流过晶闸管电流平均值为 (C)。 α 89、三相半控桥式整流电路，当

A、 I_L B、 $1/2 I_L$ C、 $1/3 I_L$ D、 $1/6 I_L$

90、从工作原理上看无换向器电动机应属于 (C)。

A、直流电动机 B、笼型异步电动机 C、同步电动机 D、绕线型异步电动机

91、绕线型异步电动机的串级调速是在转子电路中引入 (D)。

A、调速电阻 B、调速电抗 C、频敏变阻器 D、反电动势

92、在调速系统中为了获得挖土机特性，可以引入 (D)。

A、电压负反响 B、电压微分负反响 C、电流正反响 D、电流截止负反响

93、带有速度、电流双闭环的调速系统，在启动、过载或堵转情况下 (B)。

A、速度调节器起作用 B、电流调节器起作用

C、两个调节器都起作用 D、两个调节器都不起作用

94、基尔霍夫电流定律的内容是：任一瞬间，流入节点上的电流(A)为零。

A、代数和 B、和 C、代数差 D、差

95、三条或三条以上支路的联接点，称为(C)。

A、接点 B、结点 C、节点 D、拐点

96、任一瞬间，电路中流向节点的电流之和(D)流出节点的电流之和。

A、大于 B、小于 C、约等于 D、等于

97、电路中，任一瞬间环绕某一回路一周，在绕行方向上，各段电压的(A)为零。

A、代数和 B、总和 C、代数差 D、和

98、应用基尔霍夫电压定律时，必须事先标出电路各元件两端电压或流过元件的电流方向以及确定(C)。

A、回路数目 B、支路方向 C、回路绕行方向 D、支路数目

99、基尔霍夫电压定律是确定回路中各部分(B)之间的关系。

A、电流 B、电压 C、电位 D、电势

100、叠加定理为：由多个电源组成的(C)电路中，任何一个支路的电流(或电压)，等于各个电源单独作用在此支路中所产生的电流(或电压)

的代数和。

A、交流 B、直流 C、线性 D、非线性

101、叠加定理不适用于(D)的计算。

A、电压 B、电流 C、交流电路 D、功率

102、可以把复杂电路化为若干简单电路来计算的定理是(B)。

A、基尔霍夫定律 B、叠加定理 C、欧姆定律 D、戴维南定理

103、分析计算复杂电路中某个支路的电流或功率时，常用(C)。

A、基尔霍夫定律 B、叠加定理 C、戴维南定理 D、欧姆定律

104、任何一个(C)网络电路，可以用一个等效电压源来代替。

A、有源 B、线性 C、有源二端线性 D、无源二端线性 105、将有源
两端线性网络中所有电源均除去，之后两端之间的等效电阻称等效电
压源的(B)。

A、电阻 B、内电阻 C、外电阻 D、阻值

106、RC 串联电路中，输入宽度为 t_p 的矩形脉冲电压，若想使 R 两
端输出信号为尖脉冲波形，则 t_p 与时间常数 τ 的关系为(A)。

A、 $t_p \gg \tau$ B、 $t_p \ll \tau$ C、 $t_p = \tau$ D、 $t_p < \tau$

107、把星型网络变换为等值的三角形网络时(B)。

A、节点数增加了一个独立回路数减少了一个 B、节点数减少了一个

独立回路数增加了一个

C、节点数与独立回路数都没有改变 D、节点数与独立回路增加

108、任一个有源线性二端网络可以等效成一个含有内阻的电压源，该等效电源的内阻和电动势是(A)。

A、由网络的参数和结构决定的 B、由所接负载的大小和性质决定的

C、由网络和负载共同决定的 D、与网络的参数无关，只决定于所接负载的大小 109、RLC 串联交流电路出现谐振的条件是：电源电压的频率 f (B)电路的固有频率。

A、大小 B、等于 C、小于 D、不等于

110、RLC 串联电路发生串联谐振时，电路性质呈(C)性。

A、电感 B、电容 C、电阻 D、电阻和电感

111、在 RLC 串联交流电路中，当发生谐振时外施电压 U 与电阻上的电压在 U_R 之间的关系是(B)。

A、 $|U| > |U_R|$ B、 $U = U_R$ C、 $|U| < |U_R|$ D、 $|U| = |U_R|$

112、以下有关 RLC 串联交流电路表达错误的选项是(D)。

A、电路呈阻性 B、称为电压谐振

C、电阻上的电压到达最大值 D、电源仍向回路输送无功功率

113、在 RLC 并联交流电路中，当电源电压大小不变而频率从其谐振

频率逐渐减小到零时，电路中电流将(B)。

A、从某一最大值渐变到零 B、由某一最小值渐变到无穷大

C、保持某一定值不变 D、无规律变化

114、某 RLC 并联电路中的总阻抗呈感性，在保持感性负载不变的前提下调整电源频率使之增加，则该电路的功率因数将(A。

A、增大 B、减小 C、保持不变 D、降为零

115、RLC 并联谐振电路在谐振频率附近呈现(B)。

A、低的阻抗值 B、高的阻抗值 C、阻抗值为 R D、阻抗值为 0

116、在变电站或工厂等重要地方，为区分 A、B、C 三根相线，常用(B)

A、红、绿、黄 B、黄、绿、红 C、黄、红、绿 D、绿、黄、红

117、三相交流电源线电压与相电压的有效值关系是(A)。

A、 $U_L = U_P$ B、 $U_L = 2U_P$ C、 $U_e = U_P$ D、 $U_L \geq U_P$

118、负载取星形连接，还是三角形连接是依据(D)。

A、电源的接法而定 B、电源的额定电压而定

C、负载所需电流而定 D、电源电压大小，负载电压而定

119、在由二极管组成的单相桥式电路中，若一只二极管断路，则(B)。

A、与之相邻的一只二极管将被烧坏 B、电路仍能输出单相半波信号
C、其它三只管子相继损坏 D、电路不断输出信号

120、有关二极管的表达中错误的选项是(D)。

A、可用来进行整流 B、可用来进行限幅 C、可用来稳压 D、可用来放大

121、稳压二极管的反向特性曲线越陡(B)。

A、稳压效果越差 B、稳压效果越好 C、稳定的电压值越高 D、稳定的电流值越高

122、稳压管的反向电压超过击穿点进入击穿区后，电流虽然在很大范围内变化，其端电压变化(B)。

A、也很大 B、很小 C、不变 D、变为 0

123、在由稳压管和串联电阻组成的稳压电路中，稳压管和电阻分别起(D)作用。

A、电流调节 B、电压调节 C、电流调节和电压调节 D、电压调节和电流调节
124、将输出信号从晶体管(B)引出的放大电路称为射极输出器。

A、基极 B、发射极 C、集电极 D、栅极

125、射极输出器交流电压放大倍数(A)。

A、近似为 1 B、近似为 0 C、须通过计算才知 D、近似为 2

126、射极输出器的输出电阻(B)。

A、很大 B、很小 C、不固定大小 D、几万欧

127、解决放大器截止失真的方法是(C)。

A、增大上偏电阻 B、减小集电极电阻 R_C C、减小上偏电阻 D、增大 R_C

128、由晶体管组成的共发射极、共基极、共集电极三种放大电路中，电压放大倍数最小的是(B)。

A、共发射极电路 B、共集电极电路 C、共基极电路 D、三者差不多

129、乙类功率放大器所存在的一个主要问题是(C)。

A、截止失真 B、饱和失真 C、交越失真 D、零点漂移

130、集成运放的放大倍数一般为(C)

46 6A、1~10 B、10~1000 C、10~10⁴ D、10 以上

131、集成运放内部电路一般由(B)组成。

A、输入级、输出级 B、输入级、中间级和输出级

C、输入级、放大级、输出级 D、基极、集电极、发射级

132、集成运放由双端输入、双端输出组成差动放大电路的输入级的主要作用是(A)。

A、有效地抑制零点漂移 B、放大功能

C、输入电阻大 D、输出功率大、输出电阻小

133、在自动控制系统中有广泛应用的是(D)。

A、反相器 B、电压跟随器 C、PI 调节器 D、PID 调节

134、为了较好地消除自激振荡，一般在集成运放的(B)接一小电容。

A、输入级 B、中间级 C、输出级 D、接地端

135、在集成运放输出端采用(C)，可以扩展输出电流和功率，以增强带负载能力。

A、差动放大电路 B、射极输出器 C、互补推挽放大电路 D、差动式射极输出器 136、译码器属于一种(B)。

A、记忆性数字电路 B、逻辑组合数字电路 C、运算电路 D、放大电路

137、集成电路中具有记忆功能的是(C)。

A、与非门电路 B、或非门电路 C、R—S 触发器 D、JK 触发器

138、单稳态触发器主要用于(C)。

A、整形、延时 B、整形、定时 C、整形、延时、定时 D、延时、定时

139、多谐振荡器能够自行产生(C)。

A、尖脉冲 B、锯齿波 C、方波或矩形波 D、尖脉冲或矩形波 140、
磁极是磁体中磁性(A)的地方。

A、最强 B、最弱 C、不定 D、没有

141、当一块磁体的 N 极靠近另一块磁体的 N 极时，二者之间(B)。

A、有吸引力 B、有排斥力 C、没有力 D、不确定

142、铁磁材料在反复磁化过程中，磁通密度 B 的变化始终落后于磁场强度 H 的变化，这种现象称为(A)。

A、磁滞 B、磁化 C、剩磁 D、磁阻

143、磁场中磁力线越密的地方，说明了该区域磁场(A)。

A、越强 B、越弱 C、恒定 D、为零

144、一空通电线圈插入铁心后，其磁路中的磁通将(A)。

A、大大增强 B、略有增强 C、不变 D、减少

145、制造变压器铁芯的材料应选(A)。

A、软磁材料 B、硬磁材料 C、矩磁材料 D、顺磁材料

146、磁场中与磁介质的性质无关的物理量是(C)。

A、磁感应强度 B、导磁系数 C、磁场强度 D、磁通

147、判断电流产生磁场方向用(C)。

A、左手定则 B、右手定则 C、安培定则 D、楞次定律

148、判断线圈中感应电动势的方向，用(D)。

A、左手定则 B、右手定则 C、安培定则 D、楞次定律

149、三个结构完全相同的线圈，若一个放铁心，一个放铜心，一个在空气中，当三个线圈通以相同的电流时，产生的磁感应强度为最大的是放有(A)的线圈。

A、铁心 B、铜心 C、空气中 D、铝心

150、当磁铁从线圈中抽出时，线圈中感应电流产生的磁通方向与磁铁的(D)。

A、运动方向相反 B、运动方向相同 C、磁通方向相反 D、磁通方向相同 151、自感电动势的大小正比于原电流的(D)。

A、大小 B、方向 C、变化量 D、变化率

152、由于线圈中流过电流的变化而在线圈中产生感应电动势的现象称为(B)。

A、电磁感应 B、自感应 C、电流磁效应 D、互感应

153、高频淬火是根据(C)进行的。

A、涡流原理 B、电磁感应原理 C、趋肤效应 D、电流的热效应 154、常用电压表、电流表属于(A)。

A、指示仪表 B、较量仪表 C、数字式仪表 D、记录仪表

155、电桥、电位差计属于(B)。

A、指示仪表 B、较量仪表 C、数字式仪表 D、记录仪表

156、DD862 型电能表能计量(A)电能。

A、单相有功 B、三相三线有功 C、三相四线有功 D、单相无功

157、仪表按准确度可分(D)个等级。

A、4 B、5 C、6 D、7

158、DS862 型电能表能计量(B)电能。

A、单相有功 B、三相三线有功 C、三相四线有功 D、单相无功

159、电工仪表按工作原理可分为(C)等。

A、电磁系、磁电系 B、电磁系、电动系

C、电磁系、磁电系、电动系、感应系、整流系 D、电动系、整流系

160、指示仪表驱动仪表的可动部分，运动的转动力矩大小必须与被测电量成(A)。

A、正比 B、反比 C、线性关系 D、非线性关系

161、指示仪表转动力矩的反作用力矩一般由(B)产生。

A、张丝 B、游丝 C、外机械力 D、磁力矩

162、电磁式测量仪表，可用来测量(C)。

A、直流电 B、交流电 C、交、直流电 D、高频电压

163、电工测量方法中，将被测量与标准量进行比拟，来确定被测量大小的是(B)。

A、直接测量法 B、比拟测量法 C、间接测量法 D、其它测量法

164、在电工测量方法中，测量精度高，一般适于精密测量的是(C)。

A、直接测量法 B、间接测量法 C、比拟测量法 D、无这样的方法 165、交流电流表或交流电压表指示的数值是(B)。

A、平均值 B、有效值 C、最大值 D、瞬时值

166、当用标准仪器法检定数字电压表时，标准电压源的输出交流纹波(直流时)和失真度(交流时)应小

于被检表允许误差的(D)。

A、1/2 B、1/3 C、1/5 D、1/10

167、直接比拟法检定数字电压表时，检定标准的误差应小于被检表允许误差的(C)。

A、1/2 B、1/3 C、1/5 D、2/5

168、用电压表测电压时所产生的测量误差，其大小取决于(B)。

A、准确度等级 B、准确度等级和所选用的量程

C、所选用的量程 D、精确度等级

169、在测量直流电量时，无须区分表笔极性的是(B)。

A、磁电系 B、电磁系 C、静电系 D、电感系

170、为了把电流表量程扩大 100 倍，分流电阻的电阻值应是仪表内阻的(B)。

A、 $1/100$ B、 $1/99$ C、99 倍 D、100 倍

171、使用钳形电流表，首先选择(D)，然后再根据读数逐次换档。

A、最低档处 B、刻度一半处 C、刻度 $2/3$ 处 D、最高档处

172、测量电功率的仪表多属(A)系仪表。

A、电动系 B、电磁系 C、磁电系 D、静电系

173、安装功率表时，必须保证电流线圈、电压线圈分别与负载相(C)。

A、串联 B、并联 C、串联、并联 D、并联、串联

174、普通功率表在接线时，电压线圈与电流线圈的关系是(C)。

A、电压线圈必须接在电流线圈的前面 B、电压线圈必须接在电流线圈的后面

C、视具体情况而定位置关系 D、接前接后都可以

175、应用补偿线圈的低功率因数功率表的正确接线是(B)。

以上内容仅为本文档的试下载部分，为可阅读页数的一半内容。如要下载或阅读全文，请访问：<https://d.book118.com/375141303234011324>