

测绘科学技术《互换性与技术测量考试资料》模拟练习卷

姓名:_____ 年级:_____ 学号:_____

题型	选择题	填空题	解答题	判断题	计算题	附加题	总分
得分							

评卷人	得分

- 1、单项选择题：电动轮廓仪是根据（ ）原理制成的。A. 针描
B. 印模
C. 干涉
D. 光切
- 2、单项选择题：公差原则是指（ ）。A. 确定公差值大小的原则
B. 制定公差与配合标准的原则
C. 形状公差与位置公差的关系
D. 尺寸公差与形位公差的关系
- 3、填空题：不完全互换是指零（部）件在装配前，允许有附加地选择；装配时允许有附加地调整但不允许修配；装配后（ ）。
- 4、判断题：过渡配合可能具有间隙，也可能具有过盈，因此，过渡配合可能是间隙配合，也可能是过盈配合。
- 5、多项选择题：表面粗糙度值越小，则零件的（ ）。A. 耐磨性好。
B. 配合精度高。
C. 抗疲劳强度差。
D. 传动灵敏性差。
E. 加工容易。
- 6、判断题：采用包容要求时，若零件加工后的实际尺寸在最大、最小尺寸之间，同时形状误差小于等于尺寸公差，则该零件一定合格。
- 7、填空题：优先数 R5 系列的公比近似为（ ）。
- 8、问答题：求解尺寸链的基本方法有哪些？各用于什么场合？
- 9、填空题：普通螺纹的（ ）和（ ）都必须在（ ）尺寸范围内才是合格的。
- 10、填空题：孔和轴的公差带由（ ）决定大小，由（ ）决定位置。
- 11、单项选择题：测量与被测几何量有一定函数关系的几何量，然后通过函数关系式运算，获得该被测几何量的量值的方法，称为
A. 相对测量法
B. 被动测量法
C. 综合测量法
D. 间接测量法
- 12、单项选择题：矩形花键联结采用的基准制为（ ）。A. 基孔制
B. 基轴制

C. 非基准制

D. 基孔制或基轴制

13、判断题：量块按“级”使用时忽略了量块的检定误差。

14、单项选择题：按 JJG146-1994 的规定，量块的制造精度分为

A、1, 2, 3, 4, 5, 6 共六级

B、0、1、2、3、4、5 共六级

C、00、0、1、2、3、4 共六级

D、00、0、K、1、2、3 共六级

15、多项选择题：圆柱度公差可以同时控制（ ） A. 圆度。

B. 素线直线度。

C. 径向全跳动。

D. 同轴度。

E. 轴线对端面的垂直度。

16、填空题：量块的研合性是指（ ）。

17、多项选择题：对于尺寸链封闭环的确定，下列论述正确的有（ ） A. 图样中未注尺寸的那一环。

B. 在装配过程中最后形成的一环。

C. 精度最高的那一环。

D. 在零件加工过程中最后形成的一环。

E. 尺寸链中需要求解的那一环。

18、判断题：中径和顶径公差带不相同的两种螺纹，螺纹精度等级却可能相同。

19、填空题：圆柱度和径向全跳动公差带相同点是（ ），不同点是前者公差带轴线位置浮动而后者轴线的位置是固定的。

20、填空题：测量表面粗糙度轮廓时，应把测量限制在一段足够短的长度上，这段长度称为（ ）。

21、判断题：可逆要求应用于最大实体要求时，当其形位误差小于给定的形位公差，允许实际尺寸超出最大实体尺寸。

22、填空题：某轴尺寸为 $\Phi 10_{-0.028}^{-0.018} \text{ mm}$ ，被测要素给定的尺寸公差和形位公差采用最小实体要求，则垂直度公差是在被测要素为最小实体状态时给定的。当轴实际尺寸为 9.972mm 是，允许的垂直度误差达最大，可达（ ）。

23、问答题：滚动轴承内圈与轴颈的配合和外圈与外壳孔的配合分别采用哪种基准制？为什么？滚动轴承内圈内径公差带相对于以公称直径为零线的分布有何特点？其基本偏差是怎样规定的？

24、填空题：常用尺寸段的标准公差的大小，随基本尺寸的增大而（ ），随公差等级的提高而（ ）。

25、判断题：线轮廓度公差带是指包络一系列直径为公差值 t 的圆的两包络线之间的区域，诸圆圆心应位于理想轮廓线上。

26、判断题：一般来说，需要严格保证配合性质时，应采用包容要求。

27、填空题：GB/T321-1980 规定（ ）数列作为优先数系；R5 系列中的优先数，每增加（ ）个数，则数值增加 10 倍。

28、填空题：量块按“级”使用时，以量块的标称长度作为（ ），该尺寸包含了量块的（ ）误差。

29、判断题： $\Phi 10E7$ 、 $\Phi 10E8$ 、 $\Phi 10E9$ 三种孔的上偏差各不相同，而下偏差相同。

30、单项选择题：选择滚动轴承与轴颈、外壳孔的配合时，首先应考虑的因素是（ ） A. 轴承的径向游隙

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/378006067106006070>