

2025年河南省中等职业教育技能大赛  
——智能汽车动力系统装调与运维  
赛项

**理论知识竞赛题库**

## 一、单选题（500道题）

1. 职业具有一定的（ ）。  
A. 社会责任性 B. 社会公益性  
C. 社会实践性 D. 社会功利性
2. 《公民道德建设实施纲要》规定，社会主义道德建设要坚持以为人民服务为（ ）。  
A. 原则 B. 核心 C. 基本要求 D. 约束
3. 纪律是介于法律与道德之间的一种（ ），它既要求人们能自觉遵守，又带有一定的强制性。  
A. 法令 B. 制度 C. 行为规范 D. 家规
4. （ ）是社会主义道德的集中体现，也是社会主义职业道德的核心内容。  
A. 爱岗敬业 B. 诚实守信 C. 为人民服务 D. 遵纪守法
5. 职业道德的基本职能是（ ）。  
A. 服务职能 B. 调节职能 C. 保证职能 D. 强制法规
6. 《公民道德建设实施纲要》规定，社会主义道德建设要坚持以爱祖国、爱人民、爱劳动、爱科学、爱社会主义为（ ）。  
A. 基本要求 B. 核心 C. 原则 D. 约束
7. 在实际工作中自觉自愿地履行职业责任，就是（ ）的具体表现。  
A. 完成生产任务 B. 履行机动车维修职业义务  
C. 遵纪守法 D. 加班
8. 依据机动车维修职业道德的基本要求进行自我评价的能力，是机动车维修（ ）的含义之一。  
A. 职业义务 B. 职业责任 C. 职业良心 D. 职业法规
9. 机动车维修职业所承担的社会责任从宏观上讲，具有（ ）的职能。  
A. 保障机动车技术状况 B. 保障托修方利益  
C. 保障道路运输事业发展 D. 保障自己的利益

10. 机动车维修从业人员应自觉控制和支配职业行为，努力维护机动车维修的（ ）。
- A. 职业尊严      B. 职业良心      C. 职业义务      D. 强制法规
11. 恢复机动车技术状况，保证安全生产，充分发挥机动车的效能和降低运行消耗，是我国 机动车维修职业的（ ）。
- A. 质量要求      B. 评价标准      C. 社会责任      D. 法律法规
12. 机动车维修最主要的特征就是以其（ ），恢复汽车的使用性能，使汽车能正常运行。
- A. 服务的周到性      B. 技术的可靠性  
C. 设施的完备性      D. 法律法规
13. 机动车维修从业人员职业道德规范是指机动车维修从业人员在机动车维修工作中（ ）的职业道德准则和行为规范。
- A. 必须遵循      B. 努力提倡      C. 积极推广      D. 事不关己
14. 爱岗是敬业的（ ）。
- A. 结果      B. 体现      C. 基础      D. 核心
15. 严守岗位、尽心尽责、注重务实、兢兢业业地干好机动车维修各个岗位的本职工作，是（ ）对于机动车维修从业人员的具体要求。
- A. 爱岗敬业      B. 诚实守信      C. 奉献社会      D. 尊老爱幼
16. 办事公道是衡量机动车维修从业人员（ ）水平的重要标志。
- A. 政策      B. 职业道德      C. 领导      D. 技术水平
17. 在职业活动中做到（ ），是为了保证每个人在社会上的合法地位和平等权利。
- A. 公正公平      B. 廉洁奉公      C. 团结协作      D. 独来独往
18. 服务群众是（ ）的直接表达。
- A. 党的群众路线      B. 共产主义理想  
C. 为人民服务精神      D. 从群众中来，到群众中去

19. 认真钻研业务，提高工作技能是在服务群众方面对于机动车维修从业人员的（ ）。
- A. 基本条件      B. 具体要求      C. 具体体现      D. 根本目标
20. 在机动车维修服务工作中，不计名利、勇于吃苦、任劳任怨，最大限度地满足服务对象的需求，积极为机动车维修行业发展奉献出自己的力量，这是（ ）对于机动车维修从业人员的具体要求。
- A. 爱岗敬业      B. 诚实守信      C. 奉献社会      D. 遵纪守法
21. 奉献社会就是（ ）。
- A. 大公无私的情怀                      B. 克己奉公的品德
- C. 全心全意为社会作贡献              D. 绝对利他
22. 与爱岗敬业、诚实守信、办事公道、服务群众这四项道德规范相比较，奉献社会是职业道德中的（ ），同时也是做人的最高境界。
- A. 最高要求      B. 基础要求      C. 严格要求      D. 根本要求
23. 爱岗敬业、诚实守信是对从业人员职业行为的（ ）。
- A. 最高要求      B. 基础要求      C. 严格要求      D. 根本要求
24. 奉献社会的精神主要强调的是一种（ ）的精神。
- A. 兢兢业业                      B. 任劳任怨
- C. 忘我的全身心投入      D. 事不关己
25. 为加强行业精神文明建设，（ ）组织制定了《全国汽车维修行业行为规范公约》。
- A. 中国汽车维修行业协会      B. 交通部
- C. 国务院文明办                      D. 组织宣传部
26. 公正签订并忠实履行机动车维修合同是《全国汽车维修行业行为规范公约》中所提出的“（ ）”要求的一种体现。
- A. 守法经营，接受监督      B. 诚信为本，公平竞争
- C. 尊重客户，热忱服务      D. 技术可靠

27. 牢固树立“质量第一，客户至上”的观念，从业人员持证上岗，亮牌服务，举止文明，是《全国汽车维修行业行为规范公约》中所提出的“（ ）”要求的一种体现。

- A. 守法经营，接受监督
- B. 尊重客户，热忱服务
- C. 弘扬职业道德，建设精神文明
- D. 技术可靠

28. “发展企业文化，建立服务品牌。倡导爱岗敬业精神，树立团队合作意识，充分调动企业员工积极性，开创奋发向上的比、学、赶、帮新局面”是《全国汽车维修行业行为规范公约》中“（ ）”的具体要求。

- A. 诚信为本，公平竞争
- B. 自我管理，自我发展
- C. 弘扬职业道德，建设精神文明
- D. 技术可靠

29. “认真做好机动车维修检验记录，按规定签发机动车维修出厂合格证”，是《全国汽车维修行业行为规范公约》中“（ ）”的具体要求。

- A. 诚信为本，公平竞争
- B. 规范操作，保证质量
- C. 弘扬职业道德，建设精神文明
- D. 技术可靠

30. “搞好文明生产和安全生产，防止污染，保护环境，不断完善设施和服务功能，做到厂区整洁，环境优美，布局合理”是《全国汽车维修行业行为规范公约》中“（ ）”的具体要求。

- A. 弘扬职业道德，建设精神文明
- B. 规范操作，保证质量
- C. 文明生产，保护环境
- D. 技术可靠

31. “自觉抵制非法行为，勇于同侵害行业利益的行为作斗争，捍卫行业合法权益”，是《全国汽车维修行业行为规范公约》中“（ ）”的具体要求。

- A. 诚信为本，公平竞争
- B. 自我管理，自我发展
- C. 弘扬职业道德，建设精神文明
- D. 技术可靠

32. 《全国汽车维修行业行为规范公约》中“（ ）”提出要“确立科技兴业新思路”。
- A. 诚信为本，公平竞争                      B. 科技兴业，开拓创新  
C. 弘扬职业道德，建设精神文明          D. 技术可靠
33. “更新管理理念，优化企业管理，增强市场竞争能力”是《全国汽车维修行业行为规范公约》中“（ ）”的具体要求。
- A. 诚信为本，公平竞争                      B. 科技兴业，开拓创新  
C. 弘扬职业道德，建设精神文明          D. 技术可靠
34. “加强行业培训与交流，开展业内的横向联合与协作，加速行业技术进步”是《全国汽车维修行业行为规范公约》中“（ ）”的具体要求。
- A. 诚信为本，公平竞争          B. 自我管理，自我发展  
C. 科技兴业，开拓创新          D. 技术可靠
35. 维修企业诚信的基础是（ ）。
- A. 文明礼貌          B. 热忱服务          C. 守法经营          D. 技术可靠
36. 市场经济是法制经济，一切经济活动必须由带有普遍性、强制性的（ ）来规范。
- A. 法律          B. 领导指示          C. 技术标准          D. 法规
37. 企业守法经营，首先要做到经营主体合法，即从事机动车维修经营活动的企业必须符合国家相关法律、法规要求，具备相应开业条件，经过许可取得（ ）。
- A. 营业执照          B. 经营许可证          C. 维修资质          D. 上岗证
38. “严格按照技术标准和工艺流程进行修车作业，并实行质量保证期制度”是企业守法经营方面有关（ ）的具体体现。
- A. 经营主体合法                      B. 经营行为合法  
C. 维修工艺规范                      D. 技术可靠

39. 维修企业“假维护”、“假检测”，使用假冒伪劣配件，是损害（ ）合法权益的失信行为。
- A. 经营者      B. 行业      C. 消费者      D. 建设者
40. 通过诚信机制的建设，促进广大汽车维修企业增强（ ），增强技术能力，规范经营行为，提高维修质量，实现真正意义上的“诚信修车”。
- A. 质量意识      B. 法治意识      C. 诚信意识      D. 荣辱意识
41. 关于高压下电，下列说法正确的是（ ）。
- A. 断开互锁开关，也可以保证整车下电
- B. 负极断开，整车基本没有高压了
- C. 维修开关断开5分钟以后，车辆基本是安全的
- D. 断开维修开关和关闭点火开关之间没有严格的先后顺序
42. 新能源汽车维修技师需要下列哪个证书才可以上岗（ ）。
- A. 低压电工操作证      B. 高压电工操作证
- C. 焊工证      D. 汽车维修技师证
43. 新能源汽车的维修属于高压电气作业，所以维修时需要（ ）。
- A. 专业的监护人员      B. 配备急救医生和救护车
- C. 不进行高压维修      D. 具备技师证书
44. 为了保证维修人员的操作安全，在维修人员进行操作前，监护人员需要（ ）。
- A. 检查车辆是否有故障
- B. 先自己操作一下
- C. 检查整车高压电源是否断开
- D. 拆下动力电池包，确保整车没有高压电源
45. 以下对新能源维修汽车工位错误的操作是（ ）。
- A. 设置隔离栏      B. 设置安全警示牌
- C. 铺设绝缘垫      D. 安全警示牌放置在至少一百米外

47. 万用表量程小于被测电压会产生的危害是（ ）。
- A. 测不到电压
  - B. 高压电击穿万用表造成电气事故
  - C. 烧毁万用表
  - D. 烧毁被测带电体
48. 不戴绝缘手套测量高压电会造成的危害是（ ）。
- A. 被测带电体漏电时，电流直接经过人体造成安全事故
  - B. 不会有危害
  - C. 操作不便
  - D. 测不出电压
49. 不戴绝缘帽会造成的危害是（ ）。
- A. 操作时会毛发掉落在电源上，造成电源短路
  - B. 车底操作时，碰伤头部，严重会造成头部接触带电体造成触电
  - C. 周围无关人员不知道你在进行高压作业
  - D. 无法发力拆卸螺栓
50. 不设置安全警示牌会造成的危害是（ ）。
- A. 无法进行维修作业
  - B. 周围人员不知情的情况随意进出工位形成安全隐患
  - C. 不会有任何问题，没人会关注这个警示牌
  - D. 周围人员不会随意进出维修工位
51. 不铺设绝缘垫会造成的危害是（ ）。
- A. 在维修过程中，如果发生漏电，人体会直接和大地形成回路，造成单手触电
  - B. 地上有油会造成维修人员滑倒
  - C. 维修过程中，工具配件掉落会砸坏地板
  - D. 绝缘垫比较好清洁，有助于保持 6S
52. 不戴护目镜可能会造成（ ）。
- A. 高压插拔时，残余电流产生的弧光灼伤眼睛
  - B. 维修人员无法看清楚整车内部结构

C. 周围人员不知道正在进行高压作业

D. 沙子容易吹进眼睛里面

53. 处理漏液的动力电池时，维修人员必须准备有（ ）。

A. 防酸碱手套    B. 绝缘手套    C. 棉手套    D. 皮手套

54. 下列对于拆卸下来的动力电池处理方式错误的是（ ）。

A. 将动力电池包单独摆放，并树立高压安全警示牌

B. 动力电池包放置的位置不会干扰其他人员正常行走工作

C. 动力电池包上面的插接件接口一一做好防护

D. 电池包较重，移动之后不好复位，就近摆放在维修工位旁边

55. 动力电池包外壳掀开之后，我们需要注意的是（ ）。

A. 观察动力电池包内部结构时，尽量不要用手直接触摸

B. 电池内部一般还有第二层防护，不必太过于小心翼翼

C. 此时电池包周围不能出现金属物品，以免有人扔进电池包

D. 电池包为终身原厂保修件，非原厂维修技师不得拆卸

56. 动力电池包模组分离之后（ ）。

A. 和电池包放在一起，避免丢失

B. 单独摆放，并且做好标注

C. 电池模组的电压相对较低，不需要太过于担心

D. 电池包时原厂终身保修件，非原厂维修技师不得拆卸

57. 动力电池没有维修开关时，我们对整车高压部件进行检修需要注意（ ）。

A. 没有维修开关说明厂家认可这个车时安全的，不必担心

B. 没有维修开关，维修人员需断开动力电池母线之后，再对高压部件进行检修

C. 没有维修开关的新能源汽车是不安全，不能维修，直接返厂

D. 没有维修开关，拆开蓄电池负极也是一样

58. 安装高压组件时，我们需要注意（ ）。

- A. 高压组件上面有多个高压插接件时，一定要注意插接件的位置，不能错插、漏插、硬插
  - B. 高压插接件内部一般有花纹锁止结构，只要能插进去，就一定没有错
  - C. 插一个上一次电，最保险
  - D. 高压组件是原厂维修件，禁止拆卸
59. 进行新能源汽车常规维护时（ ）。
- A. 常规维护一般不涉及拆卸高压系统，所以不需要做绝缘防护
  - B. 常规维护不会有安全隐患，其他人员可以随意进出工位
  - C. 常规维护仍然涉及到高压系统，所以整车高压下电的流程不能少
  - D. 新能源汽车没有进行常规维护的必要
60. 对电池包内部结构进行拆解时（ ）。
- A. 即便只是单体电池短路，也会造成非常严重的后果，所以我们进行操作时，不仅要 做好个人防护，还要使用绝缘工具
  - B. 电池包内部结构是原厂保修部件，不允许拆卸
  - C. 电池包内部有二层防护，实际上并不会有什么危险
  - D. 现在市面上主流车型的电池包实际上都有短路保护策略，我们进行拆装即便造成短 路，也不会有太严重的后果
61. 处理电池包内部接触器烧结故障时，需要注意（ ）。
- A. 此时很有可能电池包一直有高压电输出，我们在断开高压母线时一定要小心，有可能窜出电弧
  - B. 电池包是原厂保修件，不得随意拆卸，直接返厂
  - C. 只需要戴好绝缘手套就没有问题
  - D. 不管什么烧结，只要拨开维修开关就没有危险了
62. 起火被烧毁的电池要（ ）。
- A. 浸在水里，防止再次起火
  - B. 使用消防沙处理
  - C. 直接托运返厂
  - D. 拆分放置

63. 车辆维修过程中，出现明火，明智的做法是（ ）。
- A. 直接远离，放弃维修
  - B. 在火势较小时，用干粉灭火器压制火势，并寻找出现明火的原因
  - C. 水克火，直接打开消防栓，扑灭火焰
  - D. 起火原因不确定，先隔离火源，看情况再做决定
64. 新能源汽车维修过程中，突然出现明火，火势直接蔓延全车（ ）。
- A. 直接远离，放弃维修，并拨打119
  - B. 在火势较小时，用干粉灭火器压制火势，并寻找出现明火的原因
  - C. 水克火，直接打开消防栓，扑灭火焰
  - D. 起火原因不确定，先隔离火源，看情况再做决定
65. 关于新能源汽车起火，下列正确的说法是（ ）。
- A. 新能源汽车会起火，主要就是技术不成熟，不安全
  - B. 新能源汽车会起火，主要是因为快速充放电发热引起的，只要不用快充，不猛踩油门就没事
  - C. 新能源汽车只要起火，完全就没救了，直接放弃吧
  - D. 现在市面上主流的新能源汽车使用的电池实际上都有防爆措施，造成起火的原因多是电池包变形挤压电池短路之后引起的
66. 对电机控制器进行绝缘检测需要注意（ ）。
- A. 拔下电机控制器高压线束，直接使用绝缘电阻测试仪测量就可以了
  - B. 电机控制器是一个脆弱的电气元件，不能直接用绝缘电阻测试仪对其进行测
  - C. 电机控制器本身不会存在绝缘问题，所有的绝缘问题都出现在高压线束上面
  - D. 电机控制器内部的高压部分主要是IGBT模块，因IGBT自身的性质，不论你怎么测，其都是绝缘的
67. 绝缘电阻测试仪的原理是瞬间施加高压来检测被测物体的绝缘性，依照这个原理，我们在使用绝缘电阻测试仪时需要注意（ ）。

- A. 原理和万用表差不多，不需要太过于在意
- B. 只要仪器和表笔外观没有损坏，就不存在什么问题
- C. 在测试的瞬间人体直接接触被测物体可能会造成高压触电，所以需要配戴绝缘手套
- D. 将量程调小一点就可以了

68. 内部接触器可能存在烧结的电池包从整车上拆卸下来之后，需要（ ）。

- A. 直接将电池包掀开，测量内部接触器是否烧结
- B. 直接托运返厂
- C. 暂时无法处理时，需要做好特殊标识，等待专业人员处理
- D. 拔下维修开关，这个电池包就是安全的

69. 高压配电箱内部驱动主接触器烧结时（ ）。

- A. 直接更换就可以了
- B. 配电箱是原厂保修件，直接返厂就可以了
- C. 此时车辆很可能因为控制策略的原因无法下电，需要先断开整车高压电之后，再决定处理方案
- D. 取下蓄电池负极直接断掉整车低压电

70. 高压下电之后，如果在电机控制器的高压线束上面仍然有60V以上的高压电，我们正确的选择是（ ）。

- A. 接一个功率电阻，加快泄放速度，节省维修时间
- B. 继续等待，确认主动/被动泄放工作情况，直到电压下降到60V以下
- C. 说明电池包内部有烧结，先修好电池包
- D. 电机控制器存在故障，直接返厂维修

71. 拆卸整车高压部件时，我们需要（ ）。

- A. 看清楚维修标识，确定维修禁忌
- B. 整车高压部件不允许拆卸
- C. 只要高压下电，拆装就不会有问题

D. 高压部件损坏直接返厂就行了

72. 电动汽车整车绝缘检测的标准是（ ）。

- A. 绝缘阻值大于20MΩ
- B. 绝缘阻值大于2KΩ
- C. 绝缘阻值大于20KΩ
- D. 绝缘阻值大于500MΩ

73. 新能源汽车高压下电成功的标志是（ ）。

- A. 拔出维修开关
- B. 拔出维修开关五分钟以后
- C. 电池包高压母线电压小于1V
- D. 拔下维修动力电池母线

74. 插上充电枪仪表没有插枪信号，此时检修应该（ ）

- A. 充电指示灯不亮说明整车没有高压
- B. 充电指示灯不亮不能说明此时整车没有充电，我们应该遵循高压下电的原则
- C. 直接拔出维修开关，即便在充电也不怕
- D. 不刷卡就不可能高压

75. 存在漏液的电池从整车上拆卸下来之后（ ）。

- A. 要立刻处理，防止电池里面的重金属元素泄漏污染环境
- B. 邮寄回原厂
- C. 放置在一边，等待专业人士处理
- D. 漏液的电池没有漏电可怕，不用担心

76. 已经变形的动力电池包维修时需要注意（ ）。

- A. 变形的电池包外壳很可能会挤压电池造成短路起火，要在维修现场准备好灭火器材
- B. 动力电池外观变形说明受到过撞击，有爆炸的风险，不能维修
- C. 明显变形的电池包超出了维修能力，应该立即返厂
- D. 此时只要戴好绝缘手套就没有问题了

77. 使用举升机举升新能源汽车时，举升机的举升重量必须为整车质量的（ ）。

- A. 1倍
- B. 1.5倍
- C. 2倍
- D. 2.5倍

78. 维修场地的灭火器我们不需要检查（ ）。
- A. 外观    B. 压力值    C. 生产日期    D. 阀门有没开启
79. 对电机三相绕组进行绝缘检测的时候（ ）。
- A. 电机外壳必须接地                      B. 电机绕组不能绝缘检测
- C. 必须使用手摇兆欧表检测              D. 检测完毕之后要将三相绕组短接
80. 对于外观有划痕的绝缘手套（ ）。
- A. 有划痕说明外观不合格，但能使用
- B. 需要对划痕处做绝缘测试，绝缘阻值大于  $20M\Omega$  方可使用
- C. 手套有划痕是正常的，不用担心
- D. 只要气密性检测通过就说明没有破损，不需要在意
81. 过水的电机（ ）。
- A. 电机的防护等级达到IP67，过水没有问题
- B. 电机是高压运行部件，过水就废了
- C. 正常使用的电机可短时间涉水，但是需要做相间绝缘测试
- D. 只要车子可以正常启动就没问题
82. 电机相间绝缘阻值的标准是多少（ ）。
- A. 大于 $0.5M\Omega$               B. 大于 $20M\Omega$
- C. 大于 $100K\Omega$               D. 大于 $20K\Omega$
83. 双人配合维修新能源汽车时，错误的做法是（ ）。
- A. 钥匙和维修开关分别由两人保管，避免另外一人找出故障之后直接上电
- B. 互相检查各自的维修操作，避免产生错误
- C. 一人维修高压，一人维修低压，互不干涉
- D. 最妥善的做法是两人不要同时操作，尤其是检修高压系统的时候
84. 关于新能源汽车充电，下列做法正确的是（ ）。
- A. 充电站充电太贵，直接从家里飞一个插板出来充电，方便快捷

- B. 使用家用电源充电时，最好有人照看，避免充电时间过长，线束发热引起火灾
- C. 家庭电路载流量太差，直接从家用配电箱接电出来，可以承受更大功率的充电设备
- D. 不能在家里充电，太危险了
85. 检查高压系统时发现有高压线束的屏蔽金属层外露正确的做法是（ ）。
- A. 用绝缘胶布将其包裹好
- B. 测一下绝缘阻值，大于 $20M\Omega$ 就可以了
- C. 将裸露的金属层直接接在车身上
- D. 更换整个线束
86. 拆卸高压用电器电源时，正确的做法时（ ）。
- A. 直接拔掉就可以了
- B. 如果正负极是分开的，要一个一个地拆
- C. 断开维修开关，所有的操作都是没有问题的
- D. 高压部件不允许拆卸
87. 拆卸PTC时，我们需要注意（ ）。
- A. PTC内部有加热水，不能撒到整车上，以免损坏整车关键部件
- B. PTC是一个常规元器件，拆卸只要不损坏PTC，没有什么特别需要注意的
- C. PTC是原厂保修件，不能随意拆卸
- D. 高压下电之后，任何操作都是没有安全隐患的
88. 维修开关拆卸下来之后，一般由谁保管（ ）。
- A. 操作人员自己揣兜里      B. 放在工具车里面
- C. 交由监护人员保管      D. 放在车上就可以了
89. 需要对整车上电时，正确的做法是（ ）。
- A. 用明确的语言提醒周围人员，车辆需要上电

- B. 直接上电就可以了，只要不挂挡就行
  - C. 维修开关在监护人员那里，高压低压都上不了电的
  - D. 维修人员不可以上电
90. 急需要拆卸一个整车存在安全隐患的高压部件，但是现场没有绝缘工具，正确的做法是（ ）。
- A. 没有工具不得拆卸高压部件
  - B. 事急从权，用普通工具拆了再说
  - C. 用绝缘胶布将普通工具包裹起来，戴着绝缘手套小心拆卸
  - D. 断开维修开关之后不要紧的
91. 处理涉水的电机，正确的选择是（ ）。
- A. 做绝缘检测，确定电机内部绕组有没有短路
  - B. 直接将电机拆开，把水清理干净
  - C. 电机见水就废了，直接报废处理
  - D. 反复烘干，只要相对壳体绝缘阻值大于  $5M\Omega$  就没事了
92. 对于不熟悉的高压部件，正确的维修方式是（ ）。
- A. 不熟悉就不用修了
  - B. 在维修之前，反复查询维修资料，熟悉维修注意事项
  - C. 高压部件禁止维修，直接返厂
  - D. 拆下来换个新的
93. 对新能源汽车机舱进行清洗时需要注意（ ）。
- A. 新能源汽车机舱是不能见水的
  - B. 高压部件的防护等级都是IP67的，无需紧张
  - C. 可以简单的冲洗，但是注意不要将高压水枪对着高压插接件直接喷射
  - D. 将高压部件都拆卸出来之后，再做清洗
94. 处理过温的电机或动力电池包时，错误的操作方法是（ ）
- A. 断开所有的高压负载，等待温度降低之后，再做处理

- B. 强制通风，加快温度降低
  - C. 保持冷却水泵运转，维持热交换
  - D. 用水枪喷水，加速降温
95. 对于有高温标识的高压部件，维修时要注意（ ）。
- A. 高压下电之后，还要等待部件的温度恢复常温再操作
  - B. 断开维修开关之后，不存在危险
  - C. 用水淋一下，节省维修时间
  - D. 车子有故障，高压部件都不工作，不可能有高温
96. 对于拆开的高压插接件，正确的做法是（ ）。
- A. 两头都做绝缘、防水处理
  - B. 拨开维修开关之后，没有高压，不会有危险的
  - C. 将其压在下面
  - D. 将其绑在车身上
97. 选择充电设备，下列说法正确的是（ ）。
- A. 功率越大越好
  - B. 考虑实际供电线路的承载能力，选择合适的充电设备
  - C. 直接去充电站充电
  - D. 功率越小越好
98. 新能源汽车整车涉水之后，需要注意（ ）。
- A. 车辆已经报废了
  - B. 立刻关闭点火开关，离开车辆，并拨打119
  - C. 继续开，最快的速度脱离漫水区域
  - D. 拨开维修开关之后，整车不会有问题了
99. 维修过程发现整车高压部件存在涉水的痕迹，正确的做法是（ ）。
- A. 将水烘干，然后做绝缘检测
  - B. 太危险，放弃维修
  - C. 将所有涉水的高压部件拆下来返厂
  - D. 宣布整车已经报废
100. 关于动力电池包负极，说法正确的是（ ）。

- A. 电池包的负极实际上是与电池包壳体相连的
- B. 电池包负极是没有电流的，是安全极
- C. 电池包的负极是高压负，不与低压蓄电池共负，也不能与搭铁相连
- D. 必要的时候，负极可以接在大地上面，泄放漏电电流

101. 根据工信部颁发的《国家车联网产业标准体系建设指南》，以下说法正确的是（ ）。

- A. 到 2020 年，系统形成能够支撑高级别自动驾驶的智能网联汽车标准体系
- B. 到 2025 年，系统形成能够支撑高级别自动驾驶的智能网联汽车标准体系
- C. 到 2030 年，系统形成能够支撑高级别自动驾驶的智能网联汽车标准体系
- D. 到 2035 年，系统形成能够支撑高级别自动驾驶的智能网联汽车标准体系

117. 2019 年执行的《关于进一步完善新能源汽车推广应用财政补贴政策的通知》纯电 续航低于（ ）不再享受中央财政补贴。

- A. 250km
- B. 300km
- C. 350km
- D. 400km

118. 根据 2016 中国汽车工程学会发布的《节能与新能源汽车技术路线图》预测，2025 年新能源汽车销量占汽车总体销量的比例达到 20% 以上，高度自动驾驶车辆市场占有率达到 约（ ）。

- A. 5%
- B. 10%
- C. 15%
- D. 20%

119. 根据 2016 中国汽车工程学会发布的《节能与新能源汽车技术路线图》预测，2020 年，驾驶辅助、部分自动驾驶、有条件自动驾驶新车装配率超过（ ）。

- A. 20%
- B. 30%
- C. 40%
- D. 50%

120. 关于我国新能源汽车发展趋势说法不正确的是（ ）。

- A. 电动化
- B. 共享化
- C. 智能化
- D. 高端

121. 检查高压部件是否涉水是在（ ）。
- A. 每个保养周期都要检查      B. 10000 公里或 6 个月  
C. 20000 公里或 12 个月      D. 40000 公里或 2 年
122. 检查整车模块是否有软件更新是在（ ）。
- A. 每个保养周期都要检查      B. 10000 公里或 6 个月  
C. 20000 公里或 12 个月      D. 40000 公里或 2 年
123. 电动汽车电机冷却液比较正常的容量是（ ）。
- A. 4 升      B. 5 升      C. 8 升      D. 12 升
124. 以下属于常用变速箱油规格的是（ ）。
- A. 5W/30      B. 25W/40      C. 40W/40      D. 75W/90
125. 电动汽车电池冷却液比较正常的容量是（ ）。
- A. 1升      B. 5升      C. 8升      D. 9升
126. 固定齿速比减速器比较正常的齿轮油容量是（ ）。
- A. 2升      B. 4升      C. 4.5升      D. 5升
127. 新能源汽车恶劣使用条件指的是（ ）。
- A. 经常在颠簸的路面、有积水的路面或山路上行驶  
B. 高温水泥路面  
C. 下雨天  
D. 高速公路
128. 对动力电池包的常规检查项目不包括（ ）。
- A. 紧固电池螺栓      B. 检查托盘外观有无变形  
C. 检查有无涉水痕迹      D. 容量校正
129. 动力电池容量校正指的是（ ）。
- A. 定期对电池满充满放      B. 使用分容仪测量单体电池容量  
C. 主动均衡      D. 更换过放电池
130. 对新能源汽车充电口的常规检查不包括（ ）。
- A. 有无异物      B. 有无烧蚀      C. 有无涉水      D. 更换

131. 在北方使用的新能源汽车冷却液冰点需要达到（ ）。
- A. 零下 10 摄氏度      B. 零下 20 摄氏度  
C. 零下 30 摄氏度      D. 零下 40 摄氏度
132. 仪表电量指示灯黄灯亮起，说明（ ）。
- A. 保养周期到了      B. 电池有故障      C. 需要充电      D. 正在充电
133. 仪表电量指示灯红灯亮起，正确的做法是（ ）。
- A. 立刻进行充电      B. 电池有故障，立刻停车  
C. 电池温度过高，关掉空调      D. 电池包寿命到了，更换电池包
134. 充电过程中，亮起电池温度告警灯，正确的做法是（ ）。
- A. 打开点火开关，使电池冷却水泵运转为电池包降温  
B. 立刻结束充电  
C. 连接解码仪清除故障码  
D. 添加电池冷却液
135. 需要长期放置的新能源汽车，正确的做法是（ ）。
- A. 拆掉高压蓄电池负极      B. 拔下维修开关  
C. 关闭点火开关      D. 充满电
136. 在行驶过程中，新能源汽车速度骤降，正确的处理方法是（ ）。
- A. 猛踩油门，拉高速度      B. 去充电站充电  
C. 连接解码仪清除故障码      D. 慢慢行驶至维修店，检查动力电池
137. 新能源汽车大三电的保修年限一般是（ ）。
- A. 3 年 10 万公里      B. 4 年 15 万公里  
C. 5 年 20 万公里      D. 6 年 30 万公里
138. 新能源汽车小三电的保修年限一般是（ ）。
- A. 3 年 10 万公里      B. 4 年 15 万公里  
C. 5 年 20 万公里      D. 6 年 30 万公里
139. 新能源汽车一般满电存放多长时间需要再次充电（ ）。
- A. 1 个月      B. 3 个月      C. 5 个月      D. 7 个月

140. 长时间放置的新能源汽车再次使用需要（ ）。
- A. 充电    B. 放电    C. 更换电池包    D. 对电机做绝缘检测
141. 如何避免动力电池大电流放电。（ ）
- A. 在上坡. 起步的时候不要猛踩油门    B. 低速行驶
- C. 高速行驶    D. 不踩油门
142. 新能源汽车维护级别不包括（ ）。
- A. 日常维护    B. 一级维护    C. 二级维护    D. 高压组件更换
143. 营运新能源汽车一级维护周期为（ ）。
- A. 2000-5000 公里或半个月    B. 5000-10000 公里或一个月
- C. 10000-15000 公里或三个月    D. 20000-30000 公里或六个月
144. 营运新能源汽车二级维护周期为（ ）。
- A. 2000-5000 公里或半个月    B. 5000-10000 公里或一个月
- C. 10000-15000 公里或三个月    D. 20000-30000 公里或六个月
145. 非营运新能源汽车一级维护周期为（ ）。
- A. 2000-5000 公里或三个月    B. 5000-10000 公里或六个月
- C. 10000-15000 公里或九年    D. 20000-30000 公里或一年
146. 非营运新能源汽车二级维护周期为（ ）。
- A. 2000-5000 公里或三个月    B. 5000-10000 公里或六个月
- C. 10000-15000 公里或九年    D. 20000-30000 公里或一年
147. 二级维护项目中，对驱动电机工作状态检测的基本要求（ ）。
- A. 仪表未报驱动电机故障    B. 电机外观无损伤
- C. 电机可以正常运转    D. 电机可以正反转
148. 插电式新能源汽车二级维护项目中，对外接充电状态检测的基本要求是（ ）。
- A. 充电指示灯正常点亮
- B. 仪表正常显示充电信息
- C. 充电过程中无断电，充满后自动停止

D. 充电过程，SOC 正常上涨

149. 二级维护项目中，对于动力电池包工作状态检测基本要求（ ）。

- A. 电池包外观完好      B. 车子可以正常行驶，仪表 SOC 显示正常  
C. 可以正常充电      D. 仪表未报动力电池故障

150. 二级维护项目中，对于 DC-DC 工作状态检测的基本要求（ ）。

- A. 车辆正常启动      B. 蓄电池电压正常  
C. 仪表指示低压系统电压在规定范围      D. 低压用电器运转正常

151. 二级维护项目中，对于暖风制热工作状态检测的基本要求（ ）。

- A. PTC 工作正常      B. 空调暖风控制按键正常  
C. 仪表未报暖风系统故障      D. 暖风制热有效

152. 二级维护项目中，对于电动空调工作状态检测的基本要求（ ）。

- A. 压缩机工作正常      B. 制冷控制按键正常  
C. 仪表未报冷风系统故障      D. 制冷有效

153. 二级维护高压附件的检查不包括（ ）。

- A. 电动压缩机工作状态      B. PTC 工作状态  
C. 高压线束绝缘检测      D. 动力电池包外观检查

154. 关于新能源汽车充电，错误的说法是（ ）。

- A. 充电时间不宜超过 10 小时  
B. 每次 SOC20%充电最佳  
C. 充电过程中电池温度达到65 摄氏度需要停止充电  
D. 多用快充，少用慢充，节省时间

155. 新能源汽车需要更换（ ）。

- A. 燃油滤清器      B. 机油滤清器      C. 空气滤清器      D. 空调滤清器

156. 以下不是新能源汽车常规保养部件的是（ ）。

- A. DC-DC      B. 电机控制器      C. 车载充电机      D. 电机永磁体

157. 新能源汽车二级维护竣工检验应在（ ）。

- A. 打开点火开关的情况下      B. 交流充电的情况下

C. 直流充电的情况下                      D. 整车高压上电的情况下

158. 对新能源汽车进行日常维护需要技师具备（    ）。

A. 三类技能    B. 二类技能    C. 一类技能    D. 技师职业资格证

159. 对新能源汽车进行常规项目维护需要技师具备（    ）。

A. 三类技能    B. 二类技能    C. 一类技能    D. 技师职业资格证

160. 对新能源汽车进行高压系统维护需要技师具备（    ）。

A. 三类技能    B. 二类技能    C. 一类技能    D. 技师职业资格证

161. 对动力电池 SOC 的校准，技术标准是（    ）。

A. 误差值小于 2%                      B. 误差值小于 4%

C. 误差值小于 6%                      D. 误差值小于 8%

162. 对动力电池系统状态的维护指的是（    ）。

A. 通过外接充电设备维护单体电池一致性

B. 控制单体电池进行主动均衡

C. 控制单体电池进行被动均衡

D. 将电池充满电

163. 对动力电池系统状态的维护的技术标准是（    ）

A. 单体电池无压差                      B. 单体电池压差 30mv 以内

C. 单体电池压差 100mv 以内    D. 单体电池压差 300mv 以内

164. 新能源汽车二级维护当中，对于动力电池母线对地绝缘检测的最低标准是（    ）。

A. 500V 档，绝缘阻值大于 0.5M $\Omega$

B. 500V 档，绝缘阻值大于 5M $\Omega$

C. 1000V 档，绝缘阻值大于 0.5M $\Omega$

D. 1000V 档，绝缘阻值大于 20M $\Omega$

165. 新能源汽车二级维护当中，对于配电箱对地绝缘检测的最低标准是（    ）。

A. 500V 档，绝缘阻值大于 5M $\Omega$

- B. 500V 档，绝缘阻值大于 550MΩ
- C. 1000V 档，绝缘阻值大于 20MΩ
- D. 1000V 档，绝缘阻值大于 550MΩ

166. 新能源汽车二级维护当中，对于驱动电机三相对地绝缘检测的最低标准是（ ）。

- A. 500V 档，绝缘阻值大于 5MΩ
- B. 500V 档，绝缘阻值大于 550MΩ
- C. 1000V 档，绝缘阻值大于 20MΩ
- D. 1000V 档，绝缘阻值大于 550MΩ

167. 一、二级维护当中，对于高压部件的安装检查，螺栓的紧固标准来自于（ ）。

- A. 现行的新能源汽车维护标准
- B. 原厂维修手册
- C. 自身的力矩上限
- D. 扳手的力矩上限

168. 高压的维修与更换，需要技师具备（ ）。

- A. 三类技能
- B. 二类技能
- C. 一类技能
- D. 技师职业资格证

169. 在维护过程中，所有高压节点的维护完成之后，需要（ ）。

- A. 维护技师复检
- B. 高一级技师复检
- C. 专业的检验员复检签字
- D. 完工之后进行质检

170. 以下项目，是新能源汽车小保不需要做的是（ ）。

- A. 大三电检测
- B. 小三电检测
- C. 高压部件安装检查
- D. 电池包冷却液更换

171. 新能源汽车维护当中，定期深度放电指的是（ ）。

- A. 每月完全放电一次，充电一次
- B. 每月将电池的 电放完 ，然后放置一段时间
- C. 每月将电池的电量放到 50%以下，然后充满
- D. 每月进行一次边充边放

172. 一辆行驶 4 万公里的新能源汽车，不需要（ ）。

A. 更换变速箱油      B. 更换刹车片

C. 更换电机冷却液    D. 更换减震器

173. 一辆行驶 1 万公里的新能源汽车，需要（ ）。

A. 高压系统绝缘检测      B. 空调系统功能检测

C. 更换动力电池包冷却液    D. 液态运行介质检查

174. 一辆行驶 6 个月的新能源汽车，需要（ ）。

A. 检查冷却液液位      B. 更换电机冷却液

C. 更换动力电池包冷却液    D. 更换变速箱油

175. 一辆行驶 8 万公里的新能源汽车，需要（ ）。

A. 更换 PTC      B. 更换电池冷却液

C. 更换电池包      D. 更换高压电控总成

176. 下列项目中，新能源汽车驾驶员可以进行操作的是（ ）。

A. 日常维护      B. 一级维护      C. 二级维护      D. 高压组件更换

177. 以下（ ）不是新能源汽车常规维护。

A. 充电系统      B. 驱动系统      C. 底盘系统      D. 放电系统

178. 更换电机冷却液时，电机冷却液一般从（ ）放出。

A. 电机放水螺栓口      B. 冷却水箱放水阀

C. 电机出水管      D. 冷却水箱出水管

179. 更换 PTC 加热水时，加热水怎样放出（ ）。

A. 使用机器从水壶抽出      B. 在底盘拆卸 PTC 出水管放出

C. 在底盘拆卸PTC 水壶出水管放出

D. 在底盘拆卸PTC 加热水泵出水管放出

180. 更换电池包冷却液时，冷却液怎样放出（ ）。

A. 在底盘拆卸电池包出水管放出

B. 在前舱拆卸电池包冷却水壶出水管放出

C. 在前舱拆卸电池包冷却水泵出水管放出

D. 使用机器从水壶抽出

181. 以下关于加注电机冷却液的说法，正确的是（ ）。
- A. 将液位控制在水壶最低刻度
  - B. 将液位控制在最高与最低刻度之间
  - C. 将液位控制在补偿水壶最高刻度
  - D. 首次加注冷却液至补偿水壶颈部，然后启动车辆，继续加注冷却液至合适位置
182. 以下关于加注 PTC 加热水的说法，正确的是（ ）。
- A. 将液位控制在水壶最低刻度
  - B. 将液位控制在最高与最低刻度之间
  - C. 将液位控制在补偿水壶最高刻度
  - D. 首次加注冷却液至补偿水壶颈部，然后启动车辆，打开暖风，继续加注冷却液至合适位置
183. 以下关于加注电池包冷却液的说法，正确的是（ ）。
- A. 将液位控制在水壶最低刻度
  - B. 将液位控制在最高与最低刻度之间
  - C. 将液位控制在补偿水壶最高刻度
  - D. 首次加注冷却液至补偿水壶颈部，然后启动车辆，继续加注冷却液至合适位置
184. 一辆行驶 3 千公里的网约新能源汽车，可以进行（ ）。
- A. 容量校正
  - B. 首保
  - C. 更换刹车片
  - D. 更换变速箱油
185. 对高压线束进行绝缘检查，使用的仪器时（ ）。
- A. 数字兆欧表
  - B. 万用表
  - C. 接地电阻测试仪
  - D. 电桥
186. 高压线束的绝缘检测指的是。（ ）
- A. 测量导线对车身的电阻值
  - B. 测量导线对车身的绝缘阻值
  - C. 测量导线对导线屏蔽层的电阻
  - D. 测量导线对导线屏蔽层的绝缘电阻值

187. 测量相间电阻，可以使用（ ）。  
A. 绝缘电阻测试仪 B. 万用表 C. 毫欧表 D. 手摇兆欧表
188. 以下关于驱动系统的二级维护，说法正确的是（ ）。  
A. 二级维护项目二级技师就可以完成  
B. 驱动系统维护属于高压电气作业，需要监护人  
C. 维护的重点在于绝缘电阻测试  
D. 维护的重点在于安装检查
189. 以下关于充电系统的二级维护，说法正确的是（ ）。  
A. 充电系统维护的关键在于保持动力电池的充电功能正常  
B. 充电系统属于车辆基本功能系统，维护时需要配戴绝缘手套  
C. 充电系统维护的重点在于保证电路绝缘性  
D. 充电系统的维护重点在于外观及线束连接
190. 更换电机冷却液时，需要（ ）。  
A. 配戴绝缘手套 B. 对水箱做气密性检查  
C. 拆卸冷却水管 D. 更换水滤
191. 关于新能源汽车空调系统的维护，说法正确的是（ ）。  
A. 新能源汽车的空调系统与传统汽车一样  
B. 新能源汽车的空调系统属于高压用电器，维护属于高压电气作业  
C. PTC是高压电器，维护属于高压电气作业  
D. 压缩机是高压电器，维护属于高压电气作业
192. 电动机虽然种类繁多，但基本结构均由（ ）和转子两大部分组成。  
A. 外壳 B. 定子 C. 罩壳及机座 D. 线圈
193. 电动机在额定工作状态下运行时，定子电路所加的（ ）叫额定电压。  
A. 线电压 B. 相电压 C. 峰值电压 D. 外部电压

194. 利用（ ）来降低加在定子三相绕组上的电压的启动叫自耦降压启动。
- A. 自耦变压器 B. 频敏变压器 C. 电阻器 D. 电容器
195. 电动机定子三相绕组与交流电源的Y型连接方法，叫做（ ）。
- A. 三角形边法 B. 星型边法 C. 延边三角形边法 D. L型边法
196. 新能源汽车电气线路中的导线按电压等级可分为（ ）和高压线两种。
- A. 低压线 B. 搭铁线 C. 信号线 D. 电源线
197. 电动汽车通过外部充电的方式有（ ）。
- A. 交流充电和能量回收 B. 直流充电和能量回收  
C. 直流充电和交流充电 D. 低压充电和能量回收
198. 新能源汽车CAN网络属于总线式串行通信网络，总线的高传输速率一般为（ ）kbit/s。
- A. 500 B. 250 C. 300 D. 150
199. 动力电池管理器的主要功能有（ ）。
- A. 充放电管理 B. 电机管理 C. 网关管理 D. 防盗管理
200. 比亚迪E5（ ）传输速率为250Kbit/s，其终端电阻分别在网关和电池管理模块中。
- A. 启动CAN B. 舒适CAN C. 动力CAN D. 底盘CAN
201. 比亚迪 E5（ ）传输速率为500Kbit/s，其终端电阻分别在网关和ABS模块中。
- A. 启动CAN B. 舒适CAN C. 动力CAN D. 底盘CAN
202. 关于电动汽车驱动电机，以下说法正确的是（ ）。
- A. 由转子和定子两大部分构成 B. 转子一定是永磁体  
C. 定子三相绕组的误差在 $5\Omega$ 内 D. 电机温度不影响电机性能
203. 关于车载充电机，下列说话正确的是（ ）。
- A. 将交流电整流成直流电，为动力电池充电

B. 将交流电整流成直流电，为低压电池充电

C. 将直流电整流成直流电，为低压电池充电

D. 将直流电整流成直流电，为低压电池充电

204. 根据高压电缆的特性，我们一般以高压电器为中心对高压电缆进行划分，下列不包括在内的是（ ）。

A. 电机高压电缆      B. 电池高压电缆

C. 充电高压电缆      D. 收音机线束

205. 正负极中参加成流反应的物质，能通过化学反应产生电能的材料的是（ ）

A. 石墨      B. 氧化铅      C. 活性物质      D. 二氧化铅

206. 电池 0.2C 放电时全过程的平均电压是（ ）。

A. 开路电压      B. 终止电压      C. 工作电压      D. 标称电压

207. 未充放电时正负极两端的端电压是（ ）。

A. 开路电压      B. 终止电压      C. 工作电压      D. 标称电压

208. 电池在工作时（有负荷时）正负极两端的端电压是（ ）。

A. 标称电压      B. 闭路电压      C. 终止电压      D. 开路电压

209. 电池放电或充电时，所规定的最低放电电压或最高的充电电压是（ ）。

A. 标称电压      B. 闭路电压      C. 截止电压      D. 开路电压

210. 电池以一定倍率放电时的放电电量是（ ）。

A. 剩余容量      B. 额定容量      C. 实际容量      D. 总容量

211. 电池充满电保存一段时间后，以一定倍率放电，放电容量与实际容量比值是（ ）。

A. 剩余容量      B. 额定容量      C. 实际容量      D. 荷电保持能力

212. 电池充电时其电压随时间的变化曲线是（ ）。

A. 放电曲线      B. 充电曲线      C. 特性曲线      D. 能量曲线

213. 超过规定的充电截止电压而继续充电的过程是（ ）。

- A. 过充电    B. 恒流充电    C. 放电    D. 恒压充电
214. 在恒定的电流下，对电池充电的过程是（ ）。
- A. 过充电    B. 恒流充电    C. 放电    D. 恒压充电
215. 电流从电池流经外部电路的过程是（ ）。
- A. 过充电    B. 恒流充电    C. 放电    D. 恒压充电
216. 电池放电时其电压随时间的变化曲线是（ ）。
- A. 放电曲线    B. 充电曲线    C. 特性曲线    D. 能量曲线
217. 表示放电快慢的一种量度是（ ）。
- A. 放电容量    B. 放电特性    C. 放电速率    D. 放电深度
218. （ ）表示单位质量或体积所能释放的能量。
- A. 容量密度    B. 功率密度    C. 能量密度    D. 利用率
219. 单体电池电压过低，可能会造成的故障现象有（ ）。
- A. 不能上电或限功率    B. 可以正常上电和行驶
- C. 全车无电    D. 防盗系统失效
220. 根据国标规定，电动车交流充电枪枪口为（ ）孔。
- A. 5    B. 6    C. 7    D. 8
221. 根据国标规定，电动车直流充电枪枪口为（ ）孔。
- A. 6    B. 7    C. 8    D. 9
222. 磷酸铁锂电池的单体电池标称电压是（ ）。
- A. 3.6V    B. 3.5V    C. 3.2V    D. 3.0V
223. 磷酸铁锂电池的单体电池充电截止时的最高电压为（ ）。
- A. 3.3V    B. 3.4V    C. 3.2V    D. 3.6V
224. 磷酸铁锂电池的单体电池放电截至电压为（ ）。
- A. 2.75V    B. 3.5V    C. 3.2V    D. 3.6V
225. IPM是（ ）。
- A. 绝缘二极管    B. 集成功率模块
- C. 动力控制单元    D. 反应器

226. IGBT是指（ ）。

- A. 绝缘栅双极型晶体管
- B. 集成功率模块
- C. 动力控制单元
- D. 反应器

227. VTOG是指（ ）。

- A. 驱动电机控制器
- B. DC总成
- C. 交流充电口总成
- D. 车载充电器

228. 通过交流电对纯电动汽车的动力电池组进行充电是指（ ）。

- A. 充电器
- B. 直流充电
- C. 交流充电
- D. 充电插头

229. 通过直流电对纯电动汽车的动力电池组进行充电是指（ ）。

- A. 充电器
- B. 直流充电
- C. 交流充电
- D. 充电插头

230. 将电气设备或其它电能供应设备所输出的交流电，以标准电压和标准电流转变成直流充电电流的设备指的是（ ）。

- A. 充电机
- B. 直流充电
- C. 交流充电
- D. 充电插头

231. 连接插电式汽车与充电设备的接口是（ ）。

- A. 充电器
- B. 直流充电
- C. 充电口
- D. 交流充电

232. 假设一个电池组内部含有四个单电池并联在一起，它们共同流出1A的电流，那么每一个单电池流出（ ）的电流。

- A. 0.025A
- B. 0.25A
- C. 2.5A
- D. 25A

233. 电动汽车的能量来源是（ ）。

- A. 发动机
- B. 起动机
- C. 发电机
- D. 动力电池

234. 电池容量单位用（ ）表示。

- A. C
- B. Ah
- C. mA
- D. A

235. 电池的能量通常用（ ）表示。

- A. Ah
- B. Wh
- C. VA
- D. Nm

236. 电池容量以符号（ ）表示。

- A. E
- B. U
- C. C
- D. V

237. 以下属于高倍率放电的是（ ）。

A. 0.1C    B. 0.5C    C. 1C    D. 5C

238. 以下电池中在纯电动车应用最广泛的是（ ）。

A. 锂电池    B. 铅酸电池    C. 镍镉电池    D. 燃料电池

239. 三元锂电池中“三元”材料指的是（ ）。

A. 镍钴锰    B. 碳酸钙    C. 硫酸铅    D. 磷酸铁

240. 锂离子电池在放电过程中电解液的密度（ ）。

A. 增大    B. 减小    C. 不变    D. 不确定

241. 锂离子电池放电深度越小，恒流充电时间就（ ）。

A. 越长    B. 越短    C. 不变    D. 不确定

242. 相比铅酸蓄电池，锂离子电池的比能量（ ）。

A. 更高    B. 更低    C. 相同    D. 不确定

243. （ ）是取代镍镉电池的理想碱性电池产品。

A. 镍铁电池    B. 锂离子电池    C. 镍氢电池    D. 铅酸电池

244. 以下是评价电池及电池组是否满足电动汽车加速和爬坡能力的重要指标是（ ）。

A. 能量    B. 比能量    C. 功率    D. 比功率

245. 某时刻电池剩余容量为 60Ah，已知其额定容量为80Ah，则此刻该电池的SOC是（ ）。

A. 60%    B. 80%    C. 75%    D. 25%

246. 某电池充满电后消耗容量60Ah，已知其额定容量为 80Ah，则此刻该电池的DOD是（ ）。

A. 60%    B. 40%    C. 75%    D. 25%

247. 以下属于电池低倍率放电的是（ ）。

A. 0.1C    B. 1C    C. 2C    D. 4C

248. 常用电池中适合作为动力电池的是（ ）。
- A. 干电池    B. 二次电池    C. 微型电池    D. 核电池
249. 关于三元锂电池，下列说法正确的是（ ）。
- A. 热稳定性非常好，不需要散热    B. 热稳定性不好，需要散热  
C. 比磷酸铁锂电池电压平台低    D. 属于一次电池
250. 三元锂电池标称电压一般为（ ）。
- A. 1.5V    B. 3.7V    C. 4.2V    D. 4.35V
251. 在ADSF架构中，感知模块的主要作用是以下哪项内容？（ ）。
- A. 识别环境中的目标对象    B. 规划路径  
C. 处理导航地图    D. 与云端同步数据
252. MDC开发流程中，单元测试的主要目的是什么？（ ）。
- A. 验证系统功能    B. 验证集成通信  
C. 验证每个代码模块的正确性    D. 验证软件可靠性
253. 以下哪项工具链不属于MDC典型开发环境组件？（ ）。
- A. MViz    B. MindStudio    C. MDS    D. VS Code
254. AUTOSAR Adaptive Platform最适合用于哪类汽车功能开发？（ ）。
- A. 发动机控制    B. 安全气囊控制  
C. 智能驾驶感知与融合    D. 车身控制系统
255. 以下哪项是AUTOSAR Classic Platform的典型通信机制？
- A. 服务通信    B. 以太网    C. SOME/IP    D. 信号通信
256. 以下电池属于二次电池的是（ ）。
- A. 锂原电池    B. 镁-氯化银电池    C. 镍氢电池    D. 氢氧燃料电池

257. 以下关于电池包的概念中，属于构成电池包的最基本单元的是（ ）。
- A. 模组 B. 单体电池 C. 接触器 D. 电池管理系统
258. 电动汽车上，三元锂电池的常用冷却方式有（ ）。
- A. 风冷 B. 水冷 C. 油冷 D. 气冷
259. 镍氢电池单体的标称电压为（ ）。
- A. 3.6V B. 12V C. 1.2V D. 3.2V
260. 以下电池中具有较强毒性和记忆效应的是（ ）。
- A. 镍氢电池 B. 锂离子电池 C. 镍镉电池 D. 铅酸电池
261. 额定电压也称（ ），指的是规定条件下电池工作的标准电压。
- A. 电动势 B. 工作电压 C. 标称电压 D. 开路电压
262. 电池开路电压与以下哪个因素无关（ ）。
- A. 电池正负极材料活性 B. 电解质  
C. 温度条件 D. 电池几何结构与尺寸
263. 电池的体积越大，其能量（ ）。
- A. 越大 B. 越小 C. 固定不变 D. 不确定
264. 由于活性物质不能被完全利用，电池理论能量总是（ ）实际能量。
- A. 大于 B. 小于 C. 等于 D. 不确定
265. 动力电池的（ ）影响电动汽车的电池布置空间。
- A. 体积比能量 B. 质量比能量  
C. 体积比功率 D. 质量比功率
266. 电池包的比能量一般都（ ）单体电池的比能量。
- A. 大于 B. 小于 C. 等于 D. 不确定

267. 为确保电池组的使用安全，常使用电池组中性能（ ）的电池单体的SOC来定义电池组的 SOC。
- A. 最好 B. 最差 C. 平均水平 D. 任一
268. 一般情况下，二次电池的放电深度越深，其寿命（ ）。
- A. 越长 B. 越短 C. 无影响 D. 不确定
269. 二次电池容量降至某一规定值之前电池所能耐受的循环次数称为电池（ ）。
- A. 放电次数 B. 循环周期 C. 循环寿命 D. 耐受指数
270. 随着充电循环次数的增加，二次电池的容量将会（ ）。
- A. 不变 B. 增加 C. 减小 D. 不确定
271. 电池活性物质在充放电过程中发生不可逆晶型变化，从而使活性（ ）。
- A. 不变 B. 增加 C. 降低 D. 不确定
272. 在介绍电池的容量或是能量时，必须说明（ ）的大小，指出放电的条件。
- A. 电池电压 B. 电池内阻 C. 环境温度 D. 放电电流
273. 动力电池功率大小影响到汽车的（ ）。
- A. 启动与加速 B. 内部布置 C. 续航里程 D. 安全及舒适
274. 碱性电池电解液中的氢氧化钾（ ）。
- A. 直接参与化学反应 B. 不直接参与电极反应  
C. 是填充材料 D. 作用未知
275. 镍镉电池被镍氢电池取代的主要原因是（ ）。
- A. 性能不如后者 B. 环保性差 C. 成本过高 D. 安全性低

276. 在低倍率即小电流放电条件下，电池的实际容量一般都（ ）额定容量。

A. 大于    B. 小于    C. 等于    D. 不确定

277. 锂离子电池失效的重要原因是活性物质（ ）消耗。

A. 可逆    B. 不可逆    C. 没有    D. 过多

278. 超级电容具有（ ）的特点。

A. 比功率小    B. 寿命短    C. 充放电迅速    D. 成本低

279. 下列部件中将电能转换成机械能的装置是（ ）。

A. 电机    B. 充电器    C. 控制器    D. 电池

280. 以下不属于电动汽车高压器件的是（ ）。

A. 电池    B. 电机    C. 电机控制器    D. 整车控制器

281. 电动车通常使用的都是（ ）电机。

A. 永磁同步    B. 开关磁阻    C. 轮毂电机    D. 直流无刷

282. 以下选项中不属于异步电机的优点的是（ ）。

A. 结构简单    B. 坚固耐用    C. 运行可靠    D. 成本高

283. 以下不属于纯电动汽车优点的是（ ）。

A. 续航能力强    B. 环保    C. 噪声小    D. 能源效率高

284. 在电动汽车中，继电器的作用（ ）。

A. 大电流控制小电流    B. 检测高压电

C. 小电流控制大电流    D. 检测低压电

285. 高压3kV、6kV电机的定子绕组端部各部位的最小对地绝缘距离，对于A、E级复合式绝缘一般为（ ）mm。

A. 40.15    B. 35.25    C. 45.20    D. 35.15

286. 一般三相电源，通常都联成（ ）。

A. 三角形或星型 B. V型 C. Z型 D. 星型

287. 直流电动机起动时，由于（ ），故而起动电流与起动转矩均很大。

A. 转差率最大 B. 负载最少 C. 负载最大 D. 反电动势尚未建立

288. 电动汽车的电机绝缘等级“H”代表的最高允许温度是（ ）。

A. 180℃ B. 105℃ C. 120℃ D. 130℃

289. 某电动机的代号为YR，这是一种（ ）。

A. 绕线型异步电动机 B. 鼠笼式异步电动机

C. 高速异步电动机 D. 低速异步电动机

290. 在正弦交流电的一个周期内，随着时间变化而改变的是（ ）。

A. 瞬时值 B. 最大值 C. 有效值 D. 频率

291. 直流电动机转子由（ ）组成。

A. 转子铁心、转子绕组两大部分

B. 转子铁心、励磁绕组两大部分

C. 电枢铁心、电枢绕组、换向器三大部分

D. 两个独立绕组、一个闭合铁心两大部分

292. 理论上说，异步电机（ ）。

A. 既能做电动机，又可做发电机 B. 只能做电动机

C. 只能做发电机 D. 只能做调相机

293. 电动汽车驱动电机转子的转速由（ ）检测。

A. 车载充电机 B. 旋转变压器

C. 曲轴位置传感器 D. 绕组温度传感器

294. 电动汽车驱动电机定子温度由（ ）检测。

A. 绕组温度传感器 B. 水温传感器

C. 车速传感器          D. 旋转变压器

295. 永磁同步电机中，永磁体指的是（ ）。

A. 定子    B. 转子    C. 壳体    D. 绕组线圈

296. 电动汽车中预充电路的作用有（ ）。

- A. 防止高电压对电容器损坏
- B. 防止高电压对预充电阻损坏
- C. 防止高电压对电机的损坏
- D. 防止高电压对 IGBT 损坏

297. 电机的励磁方法分为（ ）两大类。

- A. 自励、复励    B. 自励、鼓励
- C. 他励、自励    D. 他励、鼓励

298. 在正弦交流电路中，正弦交流电的三要素是指（ ）。

- A. 大小、方向和变化速度          B. 频率、大小和幅值
- C. 大小、幅值和初相位            D. 频率、幅值和初相位

299. 纯电容电路两端的（ ）不能突变。

- A. 电压    B. 电流    C. 频率    D. 以上都不正确

300. 动力电池漏电检测判定不漏电的标准是：等于或高于（ ）被认为是漏电。

- A.  $100 \Omega / V$     B.  $500 \Omega / V$     C.  $1000 \Omega / V$     D.  $2000 \Omega / V$

301. 新能源车型仪表上的 OK 灯点亮相当于传统燃油车电源处于哪个档位（ ）。

- A. OFF档    B. ACC档    C. ON档    D. ST档

302. 电动汽车限功率是指（ ）。

- A. 车辆不能上电          B. 车辆可以上电，但是不能正常行驶

C. 车辆不能挂挡      D. 车辆防盗不能解除

303. 对于磷酸铁锂动力电池包，以下哪种电量下便于判断电池组一致性（ ）。

A. SOC50%      B. SOC80%      C. SOC100%      D. SOC10%以内

304. 降压DC-DC的功能有（ ）。

A. 给高压电池充电      B. 给低压电池充电

C. 给电机充电      D. 给电容充电

305. 三元锂电池的热稳定性能（ ）。

A. 很好      B. 差      C. 好      D. 优良

306. 新能源汽车接触器的低压控制电路中说法正确的是（ ）。

A. 用高压电控制      B. 通过模块控制低压电

C. 控制电脑模块      D. 控制负载

307. 下面哪个参数是BMS（电池管理系统）中用来反映动力电池健康状态的？（ ）

A. SOC      B. B. SOP      C. C. SOH      D. D. DOD

308. 用于检测电动机转速的是（ ）。

A. 旋转变压器      B. 车速传感器

C. 水温传感器      D. 绕组温度传感器

309. 动力电池包内部包含单体电池、采样线（ ）等。

A. 温度传感器      B. 旋变传感器      C. 电机控制器      D. VCU

310. 以下对新能源车降压 DC-DC 的功能描述正确的是（ ）。

A. 纯电模式下，DC 的功能替代了传统燃油车挂接在发动机上的12V发电机，和蓄电池并联给各用电器提供低压电源。

B. 将电池包的直流电转换为交流电给驱动电机供电。

C. 监测电池包状态。

D. 将电动机回馈的交流电转换为直流电。

311. 电动机上安装的旋变传感器用于检测电动机的转速和旋转位置，相当于燃油车上的（ ）。

- A. 凸轮轴位置传感器      B. 氧传感器  
C. 曲轴位置传感器      D. 进气压力温度传感器

312. 打开点火开关后，仪表正常点亮，但是解码仪无法与整车通讯，原因可能是（ ）。

- A. 智能钥匙失效      B. 整车无电  
C. 点火开关损坏      D. OBD 诊断接口损坏

313. 交流充电插枪之后，仪表充电指示灯不亮，可能原因是（ ）。

- A. CC断路      B. 充电枪电源未接      C. CP断路      D. 点火开关损坏

314. 未插枪，仪表充电指示灯点亮，可能原因是（ ）。

- A. CC断路      B. CC搭铁      C. CP断路      D. 点火开关损坏

315. 以下可以辅助新能源汽车高压系统故障诊断的是（ ）。

- A. 解码仪      B. 气压表      C. 胎压表      D. 深度尺

316. 以下模块故障会造成仪表无 SOC 的是（ ）。

- A. 电机控制器      B. 主控制器  
C. 动力电池管理器      D. 充电控制器

317. 碰撞断高压的控制模块是（ ）。

- A. 安全气囊控制器      B. 整车控制器  
C. 电机控制器      D. 动力电池管理器

318. 以下资料可以得到低压保险编号信息（ ）。

- A. 底盘维修手册      B. 空调保养手册

C. 电气原理图      D. 整车高压连接原理图

319. 以下最有可能造成动力系统故障灯点亮的是（ ）。

- A. 高压互锁检测线路断路      B. 低压蓄电池电量正常  
C. 动力电池包SOC过低      D. 霍尔传感器损坏

320. 低压蓄电池灯亮起的原因可能是（ ）。

- A. 主控制器损坏      B. 电机控制器损坏  
C. DC-DC不工作      D. 点火开关损坏

321. 智能钥匙无法解锁车辆的原因可能是（ ）。

- A. 高频接收器损坏      B. 点火开关损坏  
C. 门把手损坏      D. 仪表故障

322. 以下会造成动力电池故障灯点亮的原因是（ ）。

- A. 主接触器故障      B. 电机控制器不工作  
C. 分压接触器不工作      D. 漏电模块不工作

323. 交流充电插枪之后，仪表长期处于充电连接中，可能原因是（ ）。

- A. CC断路      B. CP断路  
C. 主接触器不工作      D. 主控制器不工作

324. 打开点火开关，仪表正常点亮，解码仪扫描全车，动力电池管理器不能通讯的原因可能是（ ）。

- A. 点火开关损坏      B. 诊断接口损坏  
C. 动力电池管理器保险烧毁      D. 动力电池包损坏

325. 打开点火开关，仪表正常点亮，解码仪扫描全车，电机控制器不能通讯的原因可能是（ ）。

- A. 点火开关损坏      B. 电机控制器CAN线断路  
C. 电机损坏      D. 变速箱损坏

326. 打开点火开关，仪表正常点亮，解码仪扫描全车，整车控制器不能通讯的原因可能是（ ）。

- A. 点火开关损坏
- B. 诊断接口损坏
- C. 主接触器不工作
- D. 整车控制器供电保险断路

327. 造成供电保险烧毁的可能原因是（ ）。

- A. 电源短路
- B. 模块不工作
- C. 主继电器不吸合
- D. 模块电源线断路

328. 以下不能确定保险熔断的是（ ）。

- A. 测量保险两端的电压值
- B. 测量保险两端的电阻值
- C. 拔出保险目视观察
- D. 测量模块供电脚电压

329. 以下不会造成全车无电的是（ ）。

- A. 蓄电池正极保险烧毁
- B. 低压蓄电池休眠
- C. 蓄电池负极虚接
- D. DC-DC不工作

330. 以下会造成整车无法驱动的是（ ）。

- A. 智能钥匙电量不足
- B. 动力电池包SOC低
- C. 旋变传感器余弦信号线断路
- D. DC-DC不工作

331. 交流充电时，我们可以通过数据流不能看到的信息是（ ）。

- A. 充电电流
- B. CC信号连接情况
- C. CP 占空比
- D. 电机相电流

332. 以下没有高压互锁的是（ ）。

- A. 电机控制器
- B. 动力电池包
- C. PTC
- D. 变速箱

333. 以下会造成松开制动踏板，动力系统故障灯点亮的是（ ）。

- A. 制动开关损坏
- B. CC搭铁
- C. 整车控制器电源断路
- D. 余弦信号线断路

334. 以下不会造成仪表无SOC的是（ ）。
- A. 动力电池管理控制器电源保险烧毁
  - B. 动力电池管理控制器CAN线断路
  - C. 电机损坏
  - D. 网关损坏
335. 7KW的充电桩充电电流只有16A的原因可能是（ ）。
- A. 充电枪枪头接触不良
  - B. 充电桩未接地线
  - C. 充电枪CC损坏
  - D. 充电枪CP损坏
336. 仪表显示整车限功率，可能原因是（ ）。
- A. 单体电池过放
  - B. 动力电池管理器电源保险损坏
  - C. 电机控制器 CAN 线断路
  - D. 电机损坏
337. 3. 3kW 交流充电柜的CC与PE之间电阻值为（ ）。
- A. 220  $\Omega$  左右
  - B. 680  $\Omega$  左右
  - C. 1K  $\Omega$  左右
  - D. 1. 5K  $\Omega$  左右
338. 7kW交流充电桩的CC与PE之间电阻值为（ ）。
- A. 220  $\Omega$  左右
  - B. 680  $\Omega$  左右
  - C. 1K  $\Omega$  左右
  - D. 1. 5K  $\Omega$  左右
339. 2KW 交流充电便携式充电枪的 CC 与 PE 之间电阻值为（ ）。
- A. 220  $\Omega$  左右
  - B. 680  $\Omega$  左右
  - C. 1K  $\Omega$  左右
  - D. 1. 5K  $\Omega$  左右
340. 直流充电柜枪头CC2与PE之间电阻值为（ ）。
- A. 220  $\Omega$  左右
  - B. 680  $\Omega$  左右
  - C. 1K  $\Omega$  左右
  - D. 1. 5K  $\Omega$  左右
341. 整车直流充电口CC1与PE之间电阻值为（ ）。
- A. 220  $\Omega$  左右
  - B. 680  $\Omega$  左右
  - C. 1. 5K  $\Omega$  左右
  - D. 1K  $\Omega$  左右
342. CAN-H 对 CAN-L 的电阻值为（ ）。
- A. 30  $\Omega$  左右
  - B. 60  $\Omega$  左右
  - C. 240  $\Omega$  左右
  - D. 无穷大
343. CAN-H对搭铁电压值为（ ）。



351. 新能源汽车关键接触器的控制策略一般是（ ）。
- A. 继电器控制电源断开接通  
B. 继电器控制搭铁断开接通  
C. 常电      D. 模块拉低控制
352. 新能源汽车严重漏电的判断标准是（ ）。
- A. 绝缘阻值 $20\text{K}\Omega$ 以下      B. 绝缘阻值 $100\text{K}\Omega-120\text{K}\Omega$   
C. 绝缘阻值小于 $20\text{M}\Omega$       D. 绝缘阻值 $0.5\text{M}\Omega$ 以下
353. 新能源汽车一般漏电的判断标准是（ ）。
- A. 绝缘阻值 $20\text{K}\Omega$ 以下      B. 绝缘阻值 $100\text{K}\Omega-120\text{K}\Omega$   
C. 绝缘阻值小于  $20\text{M}\Omega$       D. 绝缘阻值  $0.5\text{M}\Omega$ 以下
354. 预充失败的可能原因是（ ）。
- A. 预充电阻阻值过大      B. 高压互锁锁止  
C. 高压母线断开      D. 维修开关未装
355. 未预充的可能原因是（ ）。
- A. 预充电阻阻值过大      B. PTC在上电时拉低母线电压  
C. 动力电池管理控制器损坏      D. 泄放模块拉低母线电压
356. 旋变传感器的故障码一般出现在哪个整车模块（ ）。
- A. 电机控制器      B. 动力电池管理器  
C. 充电控制器      D. 空调控制器
357. 分布式动力电池管理系统电池管理控制器与电池信息采集模块的信息交换是通过（ ）。
- A. 光纤      B. LIN线      C. CAN线      D. 硬线
358. 分布式动力电池管理系统中，电池信息采集器由（ ）供电。
- A. 动力电池      B. 电池管理控制器      C. 车身电器控制器      D. DC-DC

359. 分布式动力电池管理系统中，电池包内部接触器由（ ）供电。  
A. 动力电池 B. 电池管理控制器 C. 车身电器控制器 D. DC-DC
360. 预充回路的控制是依靠（ ）。  
A. 预充接触器 B. 主接触器  
C. 交流充电接触器 D. 直流充电接触器
361. 励磁电源断路会造成（ ）。  
A. 整车无电 B. 不能交流充电 C. 不能上高压电 D. 不能下电
362. DC-DC不工作会造成（ ）。  
A. 整车无电 B. 不能智能充电 C. 不能上高压电 D. 不能下电
363. 车载充电机不工作（ ）。  
A. 整车无电 B. 不能交流充电 C. 不能上高压电 D. 不能下电
364. BMS 碰撞信号被拉低之后，会造成（ ）。  
A. 整车断高压 B. 整车无电 C. 不能下电 D. 防盗失效
365. 接触器烧结会造成（ ）。  
A. 整车无电 B. 不能交流充电 C. 不能上高压电 D. 不能下电
366. 单体电池电压跌落会造成（ ）。  
A. SOC跳变 B. 整车无电 C. 不能下电 D. 无暖风或制冷
367. 车辆行驶过程中，SOC 突然从 30% 跌到 0%，原因可能是（ ）。  
A. 电机功率过大，将电池电量消耗光了  
B. 单体电池电压达到预设的放电截止电压  
C. PTC 功率增大，耗电加剧  
D. 压缩机功率过大，耗电量加剧
368. 会造成预充电阻烧毁的是（ ）。  
A. 交流充电电流过大 B. 高压负载短路

C. 电池包漏电 D. 接触器烧结

369. 40kW 交流充电桩的 CC 与 PE 之间电阻值为 ( )。

A. 220  $\Omega$  左右 B. 100  $\Omega$  左右 C. 680  $\Omega$  左右 D. 1.5K  $\Omega$  左右

370. 以下不是整车电气原理图可以提供的信息是 ( )。

A. 整车低压配电 B. 整车保险盒分布  
C. 低压插接件引脚定义 D. 高压部件拆装方法

371. 解码仪不能提供 ( )。

A. 故障码 B. 数据流 C. 针脚定义 D. 动作测试

372. 新能源汽车接触器的电源电压值为 ( )。

A. 9~16V B. 5V左右 C. 24左右 D. 220V左右

373. 一般漏电信号被拉低，整车会报 ( )。

A. 严重漏电 B. 一般漏电 C. 正常 D. 漏电传感器故障

374. 严重漏电信号被拉低，整车会报 ( )。

A. 严重漏电 B. 一般漏电 C. 正常 D. 漏电传感器故障

375. 严重漏电和一般漏电信号同时被拉低，整车会报 ( )。

A. 严重漏电 B. 一般漏电 C. 正常 D. 漏电传感器故障

376. 漏电传感器不工作，会出现故障现象 ( )。

A. 严重漏电 B. 一般漏电  
C. 正常 D. 与漏电传感器失去通讯

377. 以下不能检查出高压互锁断路故障点的是 ( )。

A. 检查高压插接件是否松脱  
B. 测量高压互锁检测线路通断  
C. 检查带有高压互锁针脚的低压插接件  
D. 检查高压互锁电源保险

378. 拔下高压插接件，整车正常上电行驶，可能原因是（ ）。
- A. 高压插接件损坏    B. 高压互锁电源保险损坏  
C. 高压互锁未搭铁    D. 高压互锁检测模块损坏
379. 通过电池管理器的数据流，我们不能得到的信息是（ ）。
- A. SOC    B. 电池包总电压    C. 单体电池电压    D. 电机相电流
380. 整车不能上电成功，仪表充电指示灯点亮，可能原因是（ ）。
- A. CC信号线搭铁    B. CP搭铁    C. CC断路    D. CP断路
381. 异构计算平台中，负责AI推理和模型执行的核心计算单元通常是以下哪项内容？（ ）。
- A. MCU    B. DSP    C. CPU    D. AI加速器
382. CC 信号线断路，插枪不会造成（ ）。
- A. 整车无法充电                      B. 整车无法上电成功  
C. 仪表充电指示灯不亮    D. 无法刷卡充电
383. CP信号线断路，插枪不会造成（ ）。
- A. 整车无法充电                      B. 整车无法上电成功  
C. 仪表充电指示灯不亮    D. 无法刷卡充电
384. 整车驱动电路不会经过的高压元器件是（ ）。
- A. 主接触器    B. 预充接触器    C. 预充电容    D. OBC
385. 交流充电电路不会经过的高压元器件是（ ）。
- A. 交流充电口    B. OBC    C. MCU    D. PDU
386. 控制主接触器吸合的整车模块一般是（ ）。
- A. 动力电池管理器    B. 电机控制器  
C. 车载充电机              D. 高压配电箱
387. 以下关于常电说法错误的是（ ）。

- A. 常电不经过保险，直接从低压蓄电池供电
- B. 常电的电源来自于低压蓄电池
- C. 常电可以让模块在关闭点火开关的时候记录故障数据
- D. 常电可以让模块在不打开点火开关的情况下接收部分信号

388. 以下关于IG1电说法正确的是（ ）。

- A. IG1电受点火开关控制
- B. IG1继电器的吸合与BCM无关
- C. IG1电可以为整车所有模块供电
- D. IG1电来自于动力电池包

389. 以下不会造成仪表不显示充电功率和剩余充电时间的是（ ）。

- A. 交流充电接触器不吸合
- B. 霍尔传感器电源电路
- C. 仪表充电指示灯不亮
- D. 气囊模块不工作

390. 整车不能上电成功，但是可以交流充电，不能说明（ ）。

- A. 动力电池包无故障
- B. 动力电池管理控制器低压线束连接正常
- C. 高压系统无严重漏电
- D. 充电桩正常

391. 电机转速信号丢失会造成（ ）。

- A. 整车不能驱动
- B. 整车限功率
- C. 整车无法交流充电
- D. 全车无电

392. 多长时间为新能源汽车检查高压模块故障码（ ）。

- A. 10000公里或6个月
- B. 20000公里或12个月
- C. 40000公里或2年
- D. 每个保养周期都要检查

393. 多长时间检查一次动力电池托盘（ ）。

- A. 10000公里或6个月
- B. 20000公里或12个月
- C. 40000公里或2年
- D. 每个保养周期都要检查

394. 电动汽车电池包一般每 72000KM需要做（ ）。

- A. 容量测试及校正
- B. 更换动力电池包

C. 更换PTC

D. 更换电机冷却液

395. 多长时间检查一次高压线束或者插接件松动 ( )。

A. 10000公里或6个月

B. 20000公里或12个月

C. 40000公里或2年

D. 每个保养周期都要检查

396. 多长时间检查一次高压模块外观 ( )。

A. 10000公里或6个月

B. 20000公里或12个月

C. 40000公里或2年

D. 每个保养周期都要检查

397. 多长时间检查一次充电口 ( )。

A. 10000公里或6个月

B. 20000公里或12个月

C. 40000公里或2年

D. 每个保养周期都要检查

398. 新能源汽车第一次更换变速油是在 ( )。

A. 一年或20000KM

B. 两年或40000KM

C. 三年或60000KM

D. 四年或80000KM

399. 第一次更换驱动电机冷却液是在 ( )。

A. 一年或20000KM

B. 两年或40000KM

C. 三年或80000KM

D. 四年或100000KM

400. 检查动力总成是否漏液是在 ( )。

A. 10000公里或6个月

B. 20000公里或12个月

C. 40000公里或2年

D. 每个保养周期都要检查

401. 动力电池漏电检测判定漏电的标准是：等于或高于 ( ) 被认为是漏电。

A. 100  $\Omega$  /V

B. 500  $\Omega$  /V

C. 1000  $\Omega$  /V

D. 2000  $\Omega$  /V

402. 故障车维修时，绝对不可以破坏或拆除 ( )，否则可能会导致严重的电烧伤、休克或触电。

- A. 整车控制器 B. 驱动电机 C. 高压电池检修开关 D. 高压电池盖
403. 毫米波雷达的常见工作频段包括以下哪项？（ ）
- A. 15GHz B. 24GHz和77GHz C. 100GHz D. 300MHz
404. 视觉传感器由哪几部分组成？（ ）
- A. 摄像头、发动机、轮胎、传感器壳体
- B. 摄像头、图像处理器、图像存储器等
- C. 雷达、图像分析仪、天线
- D. 电源模块、陀螺仪、导航芯片
405. 环视摄像头最常配合使用的镜头类型是以下哪项？（ ）
- A. 微距镜头 B. 变焦镜头 C. 鱼眼镜头 D. 双焦镜头
4. 毫米波雷达最初主要应用于哪项领域？
- A. 智能交通 B. 船用导航 C. 工业自动化 D. 人脸识别
406. 以下哪项不是毫米波雷达的组成部分？（ ）
- A. 发射模块 B. 接收模块
- C. 图像传感器 D. 信号处理模块
407. 以下哪项不是激光雷达的组成模块？（ ）
- A. 激光发射模块 B. 光学透镜
- C. GPS模块 D. 信号处理单元
408. 环境感知系统中主要承担环境数据采集任务的单元是以下哪  
项？（ ）
- A. 信息采集单元 B. 信息处理单元
- C. 信息传输单元 D. 决策执行单元
409. 智能网联汽车环境感知对象不包括以下哪一项？（ ）
- A. 驾驶状态 B. 行车路径

C. 内部空调系统 D. 周边物体

410. 以下哪种道路属于结构化道路? ( )

A. 乡村小路 B. 城市主干道 C. 森林通道 D. 沙漠越野路

411. 以下哪一项主要由信息处理单元完成? ( )

A. 显示传感器信息 B. 识别交通标志

C. 采集障碍物信息 D. 向驾驶员报警

412. 以下哪类传感器最适合用于识别交通标志? ( )

A. 超声波传感器 B. 视觉传感器 C. 毫米波雷达 D. 激光雷达

413. 激光雷达最显著的优点是以下哪项? ( )

A. 成本低 B. 抗雨雪能力强 C. 高精度测距 D. 处理器要求低

414. 多线束激光雷达主要通过哪种数据格式重建环境模型? ( )

A. 热成像图 B. 点云数据 C. 红外图像 D. 深度图

415. 传感器融合的基础前提是以下哪项? ( )

A. 算法一致 B. 处理器兼容

C. 时钟与坐标系统一 D. 功耗一致

416. 视觉传感器环境感知流程中, 哪一步用于提取目标特征? ( )

A. 图像采集 B. 图像预处理 C. 图像特征提取 D. 结果传输

417. 以下哪项不是视觉传感器的典型功能? ( )

A. 车道线识别 B. 障碍物检测

C. 交通标志识别 D. 电池状态检测

418. 单目视觉传感器相比双目系统的主要缺点是以下哪项? ( )

A. 数据获取慢 B. 图像分辨率低

C. 缺乏深度信息 D. 体积过大

419. 以下哪项是双目摄像头通过视差计算距离必须已知的条件？（ ）

- A. 环境温度
- B. 红外波长
- C. 像素偏移量与摄像头间距
- D. 遮挡区域大小

420. 单目视觉成像模型中，物体投影成像的依据是以下哪项？（ ）

- A. 三角测量原理
- B. 小孔成像原理
- C. 点云转换模型
- D. 反射模型

421. 外参数矩阵用于描述？（ ）

- A. 图像坐标与像素坐标之间的映射
- B. 摄像机与世界坐标系之间的位置关系
- C. 图像边缘增强滤波核
- D. 传感器图像分辨率转换

422. 以下哪项属于径向畸变现象？（ ）

- A. 图像边缘弯曲外鼓
- B. 图像缩放
- C. 图像抖动
- D. 图像模糊

423. 切向畸变主要由哪类原因引起？（ ）

- A. 镜头内灰尘
- B. 镜头焦距不一致
- C. 镜头装配不平行
- D. 成像算法精度不够

424. 以下哪项不是目标检测的常见困难？（ ）

- A. 光照变化
- B. 目标多角度姿态
- C. 图像像素数量不足
- D. 目标被遮挡

425. 以下哪项坐标系用于描述图像的像素位置？（ ）

- A. 相机坐标系
- B. 世界坐标系
- C. 图像坐标系
- D. 像素坐标系

426. 在实际应用中，使用单目测距时必须已知以下哪项？（ ）

- A. 物体质量 B. 物体高度或宽度  
C. 成像时间 D. 图像颜色信息
427. 双目摄像头深度估计精度受以下哪项关键因素影响最大? ( )  
A. 图像分辨率 B. 图像颜色  
C. 摄像头外壳材质 D. 红外滤光片
428. 双目视觉中, 图像对齐操作的目的是以下哪项? ( )  
A. 增加像素清晰度 B. 便于深度计算  
C. 提升红外识别能力 D. 防止热失真
429. 在三维空间重建中, 双目系统输出的最核心数据是以下哪项?  
( )  
A. 热图像 B. 速度向量 C. 深度图或点云 D. 彩色图像
430. 以下哪项不是双目摄像头的典型应用? ( )  
A. 障碍物距离识别 B. 三维重建 C. 环境建图 D. 胎压监测
431. 双目摄像头左右图像的“极线约束”用于以下哪项? ( )  
A. 镜头聚焦 B. 图像拼接  
C. 限制匹配搜索区域 D. 色彩平衡
432. 双目摄像头点云输出常用于以下哪项任务? ( )  
A. 数据压缩 B. 红外成像  
C. 三维建图与障碍物检测 D. 语音识别
433. 双目系统在工业检测中的优势是以下哪项? ( )  
A. 图像美观 B. 色彩还原准确  
C. 深度信息直观 D. 可以夜视
434. 4D毫米波雷达相比普通雷达新增了哪项信息? ( )  
A. 速度 B. 距离 C. 方位角 D. 俯仰角

435. 目标识别流程中，哪一步决定是否可以对行人、车辆等对象？（ ）

A. 空间变换 B. 特征提取 C. 去噪处理 D. 点云融合

436. 毫米波雷达三维角度安装中，俯仰角定义为以下哪项？（ ）

A. 与水平线的夹角 B. 与竖直线的夹角  
C. 雷达偏航角 D. 与车辆前进方向的夹角

437. 以下哪项不属于常用毫米波雷达标定方法？（ ）

A. 激光对称法 B. 水平仪标定法 C. 三角对齐法 D. 横摆标定法

438. 激光雷达通过以下哪种方式实现对目标距离的测量？（ ）

A. 相位差测距 B. 飞行时间法（TOF）  
C. 激光干涉仪 D. 微波反射比

439. 激光雷达中“线束数量”指的是以下哪项？（ ）

A. 并行控制模块数 B. 同时扫描的激光束数量  
C. 激光源数量 D. 雷达的信号通道数

440. Flash激光雷达相比机械式的主要优势是以下哪项？（ ）

A. 视场角更小 B. 单位成本更高  
C. 无旋转部件 D. 探测距离更远

441. 以下关于激光雷达的说法正确的是以下哪项？（ ）

A. 线束越少，空间分辨率越高  
B. Flash雷达依靠光电马达旋转  
C. 高线束激光雷达可提升垂直视野分辨率  
D. 机械雷达无扫描死角

442. 激光雷达典型的三维信息输出包括以下哪项？（ ）

A. 距离、速度、时间 B. 亮度、纹理、位置

- C. 距离、角度、反射强度      D. 频率、幅度、偏振角
443. 以下哪项不是激光雷达发展趋势？（ ）
- A. 高功耗   B. 固态化   C. 低成本   D. 小型化
444. 在单线激光雷达中，哪项是影响水平测距精度的关键？（ ）
- A. 俯仰角校正   B. 垂直分辨率   C. 激光束波长   D. 水平分辨率
445. 以下哪项不是单线激光雷达主要应用场景？（ ）
- A. 车道线检测   B. 障碍物测距   C. 红绿灯识别   D. 地图构建
446. RS-LiDAR-16输出的数据类型主要是以下哪项？（ ）
- A. 图像帧   B. 点云数据   C. RGB图像   D. 音频信号
447. 多线激光雷达点云密度提升最直接依赖于以下哪项？（ ）
- A. 发射器品牌   B. 线数增加   C. 扫描角度增大   D. 电压稳定性
448. APA系统中使用的雷达主要用于以下哪项功能？（ ）
- A. 前向AEB   B. 车道线识别   C. 自动泊车辅助   D. 车内人脸识别
449. 以下关于超声波雷达的说法正确的是以下哪项？（ ）
- A. 适合高精度高速感知      B. 探测范围长但角度窄
- C. 易受温度和介质影响      D. 价格高于激光雷达
450. 以下哪项不是超声波雷达典型应用？（ ）
- A. 倒车防撞                      B. 智能泊车辅助
- C. 近距离环视感知              D. 高速巡航感知
451. 声速受哪项环境因素影响最大？（ ）
- A. 电压   B. 磁场   C. 温度   D. 雷达频率
452. 在APA系统中，超声波雷达主要执行的任务是以下哪项？（ ）
- A. 路径规划                      B. 远程通信
- C. 短距离障碍物检测              D. 图像融合

453. 以下哪项不属于GPS的系统特点？（ ）
- A. 通用性强 B. 精度高 C. 受地理限制大 D. 坐标一致性好
454. 你是研发工程师，在分析IMU工作原理时，加速度计的主要作用是哪一项？（ ）
- A. 测量角速度 B. 测量温度变化  
C. 测量线性加速度 D. 测量磁场强度
455. IMU中陀螺仪主要测量的物理量是以下哪项？（ ）
- A. 速度 B. 加速度 C. 位移 D. 角速度
456. IMU组合导航中，GPS失效时IMU系统的主要作用是以下哪项？（ ）
- A. 提供图像识别 B. 维持短时间导航连续性  
C. 恢复无线链路 D. 完成GNSS校准
457. 图像与点云联合投影主要依赖以下哪类变换？
- A. 尺度变换 B. 颜色变换 C. 坐标系转换 D. 逻辑变换
458. 你是研发人员，融合IMU与激光雷达的主要目的之一是以下哪一项？（ ）
- A. 提高图像清晰度 B. 提升三维地图纹理质量  
C. 校正激光雷达位姿误差 D. 增强车道线识别能力
459. 融合系统中，IMU常用于提供以下哪项内容？（ ）
- A. 静态图像 B. 深度数据 C. 姿态信息 D. GPS位置
460. 发展智能网联汽车不包括以下哪项意义（ ）？
- A. 提高道路通行效率 B. 减少交通事故  
C. 推动能源结构转型 D. 促进信息通信技术融合发展
461. 以下哪项不是智能网联汽车系统中的典型子系统？（ ）
- A. 感知子系统 B. 导航子系统 C. 娱乐子系统 D. 执行子系统

462. 在智能网联汽车系统结构中, 哪一层负责根据感知信息做出驾驶决策? ( )

A. 感知层 B. 执行层 C. 决策层 D. 显示层

463. 智能网联汽车仿真测试的主要优势不包括以下哪一项? ( )

A. 测试效率高 B. 成本低  
C. 难以重现极限场景 D. 支持重复性试验

464. 以下哪项属于传统测试方法存在的问题? ( )

A. 设备通用性强 B. 可重复性好  
C. 场景覆盖有限 D. 测试数据直观

465. 以下哪项是仿真测试能够实现但传统道路测试难以满足的? ( )

A. 测试过程记录 B. 测试结果可视化  
C. 多次复现危险工况 D. 车辆实地操控感受

466. 在使用FieldBuilder过程中, 以下哪项操作用于定义整块卡片拼接场景? ( )

A. 车辆参数初始化 B. Block单元组装  
C. 添加脚本事件 D. 设定传感器协议

467. 以下哪项不属于PanoSim静态元素建模流程的主要组成? ( )

A. 地形与道路编辑 B. 交通规则设定  
C. 障碍物摆放与布控 D. 场景元素复制与镜像

468. 在自动泊车系统中, 通常采用以下哪类摄像头实现360°环视功能? ( )

A. 双目摄像头 B. 鱼眼摄像头  
C. 线扫描摄像头 D. 热成像摄像头

469. 以下哪种雷达最适合中远距离目标探测? ( )

- A. 超声波雷达 B. 激光雷达 C. 毫米波雷达 D. 红外雷达
470. 相位差测角法常用于哪类雷达角度计算？（ ）
- A. 激光雷达 B. 毫米波雷达 C. 超声波雷达 D. GPS定位
471. 激光雷达点云中反映的是哪类信息？（ ）
- A. 电压值 B. 障碍物速度 C. 目标ID D. 距离与反射强度
472. AEB系统主要在哪一类时机激活制动功能以避免碰撞？（ ）
- A. 当碰撞可能性超过阈值时 B. 在发动机故障时
- C. 当刹车油温过高时 D. 在车辆变道时
473. 感知系统中最常见的两种传感器组合是以下哪项？（ ）
- A. 毫米波雷达和红外传感器 B. 摄像头和超声波雷达
- C. 毫米波雷达和摄像头 D. 激光雷达和GPS
474. 以下哪项不是AEB系统的组成部分？（ ）
- A. 感知系统 B. 控制决策系统 C. 执行系统 D. 导航系统
475. AEB系统的执行部分通常包括以下哪项？（ ）
- A. 方向盘和轮胎 B. ESC与刹车系统
- C. 雨刷器与刹车灯 D. 制动踏板与转向柱
476. 在ACC系统中，哪个模块主要实现车速控制指令的输出？（ ）
- A. 感知模块 B. 控制器模块
- C. 显示模块 D. 节气门执行机构
477. 哪项技术的引入显著提升了ACC系统在雨雾天气中的稳定性？（ ）
- A. 激光雷达 B. 光学摄像头 C. 毫米波雷达 D. 声波传感器
478. V2X系统中，哪项技术适用于支持低延迟通信的V2V交互？（ ）
- A. DSRC B. UWB C. 蜂窝Uu接口 D. PC5接口

479. 以下哪个案例属于V2N通信的典型应用？（ ）
- A. 红绿灯提醒车辆减速      B. 车辆互发碰撞预警  
C. 路侧摄像头提示视线盲区      D. 云端规划最优路径推荐
480. 在SIL测试流程中，以下哪项阶段通常最先进行？（ ）
- A. 部署原型车    B. 加载物理ECU    C. 模型验证    D. 实车路测
481. 以下哪项不是SIL测试的优势？（ ）
- A. 可重复性高      B. 完全依赖物理硬件  
C. 支持多线程并发      D. 无需真实车辆
482. 在进行ADAS软件仿真测试时，SIL最主要提供哪方面能力？（ ）
- A. 实时视频通信    B. 高精地图绘制  
C. 功能行为验证    D. 毫米波回波还原
483. SIL测试的结果可用于后续哪项测试的参考或基础？（ ）
- A. HIL    B. DIL    C. ViL    D. 实车测试
484. 在HIL测试系统中，负责运行测试任务并记录数据是哪一部分？（ ）
- A. 测试脚本    B. 实时处理单元    C. 执行器模块    D. ECU接口
485. 在HIL测试中，被测设备通常指的是以下哪项？（ ）
- A. 仿真引擎    B. 整车控制模型    C. 被测ECU    D. 控制台PC
486. 在PanoSim摄像头在环系统中，暗箱的主要作用是以下哪项？（ ）
- A. 减少信号干扰      B. 提高热稳定性  
C. 隔绝外部光源干扰      D. 提供音频输入
487. 以下哪项不是HIL测试的常见优势？（ ）
- A. 支持高危场景模拟    B. 成本低  
C. 数据可复现      D. 完全替代真实车辆

488. 图像处理结果传递给L3级控制器后, 最终执行控制任务的模块是以下哪项? ( )

- A. 控制算法模块 B. 实时显示器
- C. 人机交互系统 D. 场景播放系统

489. 在VIL测试中, 哪项技术用于实时定位车辆位置以与虚拟场景同步? ( )

- A. 摄像头阵列 B. GNSS系统 C. IMU模块 D. 光纤陀螺仪

490. 以下哪项不是车联网的通信对象? ( )

- A. 车辆 B. 路侧设备 C. 行人 D. 电力系统

491. 车联网通过哪项技术实现车路协同通信? ( )

- A. RFID B. DSRC C. CAN D. Wi-Fi

492. 5G-V2X被广泛认为在车联网中扮演什么角色? ( )

- A. 交通引导 B. 高精定位 C. 高效通信基础 D. 电池管理

493. 以下哪项车联网应用主要通过V2V通信实现? ( )

- A. 远程诊断 B. 红绿灯控制 C. 兴趣点服务 D. 前向碰撞预警

494. 在‘云-管-端’架构中, 云的主要功能包括哪项内容? ( )

- A. 物理执行 B. 无线感知
- C. 计算分析与决策 D. 通信中继

495. 车联网中用于传输数据的‘管’通常包括哪一项设施? ( )

- A. 摄像头 B. 云计算中心 C. RSU与基站 D. 行车记录仪

496. 感知层不涉及以下哪项内容? ( )

- A. 读取CAN数据 B. 车间通信感知
- C. 定位信息提取 D. 数据存储处理

497. 视频摄像头的主要感知优势在于以下哪项内容? ( )

A. 低成本 B. 全天候能力 C. 远距离感知 D. 穿透性强

498. 超声波雷达最适用于以下哪种场景? ( )

A. 高速公路行车 B. 雨雾天气识别

C. 低速泊车辅助 D. 隧道定位

499. 传感器输出数据中不包括以下哪类信息? ( )

A. 环境数据 B. 位置信息

C. 车载操作系统指令 D. 运动轨迹

500. GPS系统可通过观测多少颗卫星计算三维坐标与时间? ( )

A. 2颗 B. 3颗 C. 4颗 D. 5颗

## 二、多选题(300道题)

1. 建立职业道德规范用于( )。

A. 强化人们的法制观念 B. 规范从业人员的职业行为

C. 调整职业生活中发生的各种关系 D. 确保职业活动正常进行

2. 职业道德涵盖了( )之间的关系。

A. 职工与家庭 B. 职业与职工

C. 职业与职业 D. 从业人员与服务对象

3. 在内容方面, 职业道德必须鲜明地表达( )方面的道德准则。

A. 职业义务 B. 职业责任 C. 职业行为 D. 职业生涯

4. ( )是职业道德的具体表现形式。

A. 法律 B. 守则 C. 公约 D. 技术标准

5. 职业道德具有以下特点( )。

A. 适用范围的有限性 B. 发展历史的继承性

C. 表达形式的多样性 D. 贯彻执行纪律性

6. 职业道德是社会道德体系的重要组成部分, 它既具有社会道德的一般作用, 又具有自身的特殊作用, 具体表现为( )。

A. 有助于调节从业人员内部以及从业人员与服务对象间的关系

B. 有助于维护和提高本行业的信誉

- C. 有助于促进本行业的发展  
D. 有助于提高全社会的道德水平
7. 我国机动车维修职业的社会责任主要是（ ）。
- A. 恢复机动车技术性能                      B. 保证安全生产  
C. 充分发挥机动车的效能和降低运行消耗      D. 为汽车制造业作贡献
8. 每一位机动车维修从业人员都要自觉遵守以爱岗敬业、（ ）为主要内容的职业道德，为机动车维修业的发展作出奉献。
- A. 诚实守信 B. 办事公道      C. 服务群众      D. 奉献社会
9. 《公民道德建设实施纲要》把“（ ）”作为公民职业道德建设的重要内容。
- A. 服务群众 B. 公平竞争      C. 爱岗敬业      D. 奉献社会
10. 机动车维修从业人员的职业道德义务，主要体现为从业人员内心推动行业发展进步的（ ）。
- A. 责任感 B. 荣誉感 C. 使命感 D. 自豪感
11. 职业尊严与（ ）有密切关系。
- A. 职业义务 B. 职业责任      C. 职业纪律      D. 职业道德
12. 机动车维修的社会责任具体讲就是对（ ）负责。
- A. 机动车技术状况 B. 托修方 C. 企业员工 D. 本企业
13. 机动车维修职业道德的主要内容包括爱岗敬业、诚实守信、（ ）。
- A. 办事公道 B. 服务群众 C. 不怕困难 D. 奉献社会
14. “诚信”就是（ ）。
- A. 忠诚老实 B. 信守承诺 C. 自信 D. 宽容
15. 《全国汽车维修行业行为规范公约》要求“守法经营，接受监督”包括自觉接受（ ）。
- A. 行政监督 B. 舆论监督 C. 社会监督 D. 同行监督
16. 《全国汽车维修行业行为规范公约》中“科技兴业、开拓创新”提出“积极推广应用机动车维修（ ）。
- A. 新技术 B. 新工艺 C. 新材料 D. 新设备
17. 失信的危害包括（ ）。
- A. 破坏了企业正常经营，败坏了企业的声誉，引发信任危机

- B. 严重影响社会的投资和消费，企业会失去今后的市场
  - C. 严重干扰了正常信用体系的建立
  - D. 造成社会风气的败坏和道德水平的滑坡
18. 《公民道德建设实施纲要》提出公民道德建设要引导人们正确处理（ ）等关系。
- A. 个人与社会
  - B. 竞争与协作
  - C. 先富与共富
  - D. 经济效益与社会效益
19. 提高职业道德修养的主要方法有（ ）。
- A. 学习
  - B. 自我批评
  - C. 积善行
  - D. 慎独
20. 我们所要维护的个人正当利益，应该（ ）。
- A. 明确个人正当利益是客观存在的事实
  - B. 明确个人利益的获得必须是通过正当途径
  - C. 个人正当利益应当不损害社会利益
  - D. 个人正当利益应当不损害他人正当利益
21. 对新能源汽车进行维修时，必须进行高压下电，高压下电包括（ ）
- A. 关闭点火开关
  - B. 断开蓄电池负极
  - C. 拔出维修开关
  - D. 拆卸电机三相输入线束验电
22. 进行新能源汽车诊断，必须（ ）。
- A. 树立安全警示牌，提醒无关人员高压危险
  - B. 进行高压下电，确保整车维修过程中，不会带高压电作业
  - C. 配戴安全防护用品，规避可能存在的触电风险
  - D. 卸下电池包，确保整车没有高压电源
23. 新能源汽车维修个人防护套装有（ ）。
- A. 绝缘鞋
  - B. 安全帽
  - C. 绝缘手套
  - D. 护目镜
24. 安全帽的作用是（ ）。
- A. 维修人员在车底作业时，避免头部直接接触带电体
  - B. 示意警醒周围人员不要靠近
  - C. 保护维修人员眉峰
  - D. 保护眼睛

25. 护目镜的作用是（ ）。
- A. 给眼睛近视的操作人员选用
  - B. 防止电火花飞溅进入眼睛
  - C. 防止高压弧光灼伤眼睛
  - D. 警示作用，提醒周围人员，你正在进行可能产生电弧的作业
26. 关于人体安全电流，以下说法正确的是（ ）。
- A. 有大约5mA的电流通过人体时，就可视作是“电气事故”
  - B. 体内通过的电流达到大约10mA时，到达了导出电流的极限，人体开始收缩，无法再导走电流
  - C. 30至50mA交流电的长时间滞留会导致呼吸停止以及心室纤维性颤动
  - D. 经过人体的电流到达大约80mA时，被认为是“致命值”
27. 绝缘鞋的作用包括（ ）。
- A. 较重部件掉落时，保护维修人员脚部
  - B. 提醒周围人员，你正在进行危险性操作，注意规避
  - C. 高压电气作业时，防止产生跨步电压
  - D. 使人体与大地隔离，防止单手触电
28. 新能源汽车维修监护人的职责有（ ）。
- A. 监督维修人员组成、绝缘工具套装的使用、防护用品佩戴、备件安全保护、维修安全警示牌等是否符合要求
  - B. 检查手动维修开关的接通和断开（装有时）/检查车辆电源接通和断开
  - C. 负责对检查或维修过程中的安全维修操作规程进行检查，监护人要按安全检测和维修操作规程指挥操作，检测人员在做完一个操作后要告知监护人，监护人要在作业流程单上做标记
  - D. “监护人要认真负起责任，确保检测过程的安全，避免发生安全责任事故。”
29. 对于新能源汽车维修专用工具套装，需要（ ）。
- A. 定期擦一擦就可以了
  - B. 绝缘设备及安全防护设备每次使用前都需检测有无破损、金属穿刺等受损情况，如有，需禁止使用

C. 绝缘设备及安全防护设备每次使用前都需检测有无潮湿、沾水及脏污，如有，需恢复性能后使用

D. 每月用兆欧表1000VDC 档位检测绝缘设备最薄弱处的绝缘电阻，如 $<1M\Omega$ 需禁止使用

30. 维修技师可以单独操作的整车项目有（ ）。

A. 检查油液、胎压、刹车片厚度等

B. 检查底盘转向、悬挂系统

C. 检查动力电池包

D. 检查高压线束绝缘

31. 进行新能源汽车维修，我们需要对场地进行一些基本布置，包括（ ）。

A. 在作业前请采用安全隔离措施（使用警戒栏隔离），并树立高压警示牌，以警示相关人员，避免发生安全事故

B. 维修工位十米以内禁止其他人靠近

C. 条件允许时在新能源工位上操作，并将车身与保护地线连接

D. 维修场地地面铺设绝缘垫

32. 对于触电人员进行救援时，我们需要注意（ ）。

A. 帮助触电人员脱离电源时，自身要做好防护

B. 触电人员脱离电源之后，要立刻进行基本救护，确保触电人员有明显生命迹象

C. 被救人员脱离电源之后，即便意识清醒，也要让他接受专业的检查

D. 只要触电人员脱离电源，就万事大吉

33. 对于触电人员的应急救援包括（ ）。

A. 心脏按压 B. 电流刺激 C. 人工呼吸 D. 喂食药物

34. 对新能源汽车高压部件进行测量时，单手操作的原因包括（ ）。

A. 防止触电时，电流流过心脏 B. 看着更专业

C. 防止双手同时接触电源造成触电 D. 另外一只手可以拿着表

35. 对新能源汽车进行维修，我们需要准确识别整车高压部件，新能源汽车高压元器件包括（ ）。

A. 动力电池 B. 驱动电机 C. 高压配电箱 D. 车载充电机

36. 在非安全工位断开动力电池母线时，我们需要准备（ ）。
- A. 绝缘胶鞋 B. 绝缘手套 C. 放电棒 D. 绝缘胶垫
37. 在非安全工位处理电池包漏液时，我们需要准备（ ）。
- A. 绝缘胶鞋 B. 绝缘胶垫 C. 防酸碱手套 D. 防护目镜
38. 在非安全工位拆卸电池包时，我们需要准备（ ）。
- A. 绝缘胶鞋 B. 绝缘胶垫 C. 防酸碱手套 D. 防护目镜
39. 进行高压线路、元件检修时，维修人员必须（ ）。
- A. 高压下电之后，和常规项目一样
- B. 穿戴好防护用品
- C. 测量时，必须按照整车电压平台选择测量量程
- D. 实际维修场地限制较大，不必完全遵照标准流程
40. 可以扑灭新能源汽车火灾的是（ ）。
- A. 干粉灭火器 B. 泡沫灭火器 C. 水 D. 沙土
41. 关于新能源汽车漏电检测，以下说法正确的是（ ）。
- A. 漏电既是动力电池包有电流泄露都车身上，可直接用电流档进行测量
- B. 新能源汽车漏电的检测标准一般用绝缘阻值衡量，测量需要用专用的绝缘电阻测试仪
- C. 很多时候，新能源汽车的漏电并不是真的漏电，而是线束的绝缘阻值太低，引起报警
- D. 新能源汽车要求整车各部件绝缘阻值必须在 $20M\Omega$ 以上
42. 新能源汽车整车质量较大，我们在使用举升机举升车辆时，需要注意（ ）。
- A. 举升臂不能顶到动力电池包，避免造成电池包外壳变形
- B. 只能使用大剪举升机举升车辆，因为不会顶到底盘
- C. 必须经过平衡检查之后，才能将车辆举升至高位
- D. 市面上大多数举升机的举升重量都是超过新能源汽车整车重量的，这一点完全可以不用考虑
43. 关于高压插拔，下列说法正确的是（ ）。
- A. 高压插接件传输的是高压电，一定不能带电插拔

B. 除了维修开关，其它高压插接件实际上并不需要频繁插拔，因为不可能坏

C. 所有高压插接件里面，维修开关应该是最先拔开的

D. 高压插接件一般是橙色的，插拔时需要配戴绝缘手套

44. 关于动力电池包检修，下列说法正确的是（ ）。

A. 新能源汽车电池包一般在底盘，实车检修电池包必然涉及举升车辆，要时刻注意举升安全

B. 动力电池包是整车的高压电源，检修电池包一定要配戴好个人防护套装

C. 动力电池出现故障，再没有肯定故障造成的具体影响之前，我不用太过于紧张，按照平常的操作习惯进行就行

D. 电池包是原厂保修件，我们只需要将其从车上拆下来，运送厂家那里去就行了

45. 高压系统安全维修步骤包括（ ）。

A. 切断车辆低压电源（将点火钥匙打在OFF档或者断开低压电池负极），等待5分钟

B. 拔下维修开关（如有）并存放在规定的地方

C. 铺. 戴好绝缘设备

D. 在检修时做好高压系统零部件的绝缘防护处理

46. 以下哪些项属于比亚迪新能源车型的高压安全防护设计（ ）。

A. 高压互锁 B. 开盖检测 C. 主、被动泄放 D. 制动防抱死

47. 检修高压电控单元时，维修人员需要注意（ ）。

A. 电控单元内部一般具有电容，尤其是电机控制器，维修时一定要等电容电压完全泄放之后，再进行检修

B. 电控单元比较脆弱，尽量不要使用绝缘电阻测试仪直接检测电控部分绝缘阻值

C. 电控单元一般是低压元器件，不必遵循高压维修原则

D. 电控单元维修不是普通技师可以进行的，直接返厂就可以了

48. 检修电机时，维修人员需要注意（ ）。

A. 新能源汽车电机是永磁同步电机，具有发电功能，检修时注意不要高速旋转转子

- B. 永磁同步电机的永磁体高温会退磁，注意要给电机降温
- C. 车载电机的防护等级较高，如果需要进行拆分的时候，最好返厂
- D. 电机本身没有故障，当发现问题的时候，尽量不要拆卸电机
49. 两人协同维修新能源汽车时，一定要注意（ ）。
- A. 高压上电要互相提醒，并检查
- B. 维修开关和钥匙最好两人分别保管，确保整车上电两人都是知情人
- C. 监护人只需要盯住操作人员就可以了
- D. 操作人员做任何事情都要报告，不能私自行动
50. 当新能源汽车已经严重漏电报警时，维修人员进行检修需要注意（ ）。
- A. 此时车辆很可能已经带电，个人防护用品必须配戴齐全
- B. 不必紧张，新能源汽车所谓的漏电只是绝缘阻值过低，实际并没有漏电
- C. 此时维修人员不能单独行动，必须有专业的监护人在现场
- D. 直接拔下维修开关，漏电也不怕
51. 根据国标 GB/T18488.2-2015，驱动电机实验包含以下（ ）关键参数的测量。
- A. 持续转矩 B. 持续功率 C. 峰值功率 D. 堵转转矩
52. 根据国标GB/T18488.2-2015，驱动电机满足下列条件（ ）之一需要进行型式检验。
- A. 新产品或老产品转厂生成时
- B. 产品长期停产后，恢复生产时
- C. 出厂检验结果与上次型式检验有较大误差时
- D. 国家质量监督机构提出进行型式的要求检验时
53. 根据国标 GB/T18384.3-2015，交流电路的附加防护方法包括以下（ ）内容。
- A. 用双层绝缘或加强绝缘替代基本绝缘
- B. 附加一层或多层绝缘体
- C. 采用足够机械强度和耐久度的刚性遮拦
- D. 加强操作人员绝缘知识培训。

54. 根据国标 GB/T18384.3-2015, 人员触电防水实验包括以下( )内容。

- A. 模拟清洗 B. 模拟暴雨 C. 模拟涉水 D. 模拟电击

55. 根据国标GB/T18385规定的试验方法, 测量车辆爬坡车速和车辆最大爬坡度, 应符合下列要求( )。

- A. 车辆通过4%坡度的爬坡车速不低于60km/h  
B. 车辆通过12%坡度的爬坡车速不低于30km/h  
C. 车辆通过15%坡度的爬坡车速不低于25km/h  
D. 车辆最大爬坡度不低于20%

56. 根据国标GB/T18385 规定的试验方法, 测量纯电动乘用车加速性能正确的是( )。

- A. 车辆0-50km/h加速时间不超过10s  
B. 车辆50-80km/h加速时间不超过15s  
C. 车辆80-100km/h 加速时间不超过20s  
D. 车辆100-120km/h 加速时间不超过25s

57. 根据国标 GB/T28382-2012 规定的试验方法, 纯电动乘用车可靠性行驶试验总里程为 15000km, 分别为( )。

- A. 强化坏路 2000km B. 平坦公路 6000km  
C. 高速路 2000km D. 工况行驶 5000km

59. 根据上海市试行的新能源汽车维护标准, 动力电池二级维护内容包含( )。

- A. 正级(输入、输出)对车体绝缘检查  
B. 负极(输入、输出)对车体绝缘检查  
C. 高压配电箱绝缘性检查  
D. 动力电池系统线路检查

60. 根据工信部等部位颁发的《促进汽车动力电池产业发展行动方案》, 以下说法正确的是( )。

- A. 2020年动力电池系统比能量力争较现有水平提高一倍达到260瓦时/公斤成本降至1元/瓦时以下。  
B. 方案将促进企业加大对动力电池的研发力度, 从而促进新能源汽车快速发展。

C. 2020年行业总产能1000亿瓦时、形成产销规模400亿瓦时以上的龙头企业。

D. 2025年动力电池单体比能量达500瓦时/公斤。

61. 一级维护对于驱动电机的检查包括（ ）。

- A. 电机冷却液的液位及浓度
- B. 驱动电机外观安装
- C. 驱动电机相间电阻
- D. 驱动电机转子永磁性检测

62. 一级维护对于动力电池的检测包括（ ）。

- A. SOC 校准
- B. 电池包外观及安装
- C. 外接充电状态
- D. 维修开关

63. 一级维护对于高压控制系统的检查包括（ ）。

- A. 高压系统故障码检查
- B. 高压线束绝缘性检测
- C. 高压线束插接件紧固检查
- D. 高压部件安装检查

64. 一级维护对于高压附件系统的检查包括（ ）。

- A. 压缩机工作状态及安装
- B. PTC工作状态及安装
- C. DC-DC工作状态及安装
- D. 车载充电机工作状态及安装

65. 二级维护对驱动电机的检查包括（ ）。

- A. 电机三相绕组对地绝缘性
- B. 三相输入线束外观及连接
- C. 高低压插接件安装及防水
- D. 三相线束接头有无烧蚀

66. 二级维护对于动力电池的检测包括（ ）。

- A. 高低压线束连接及防水
- B. 温度采样数据
- C. 单体电压采样数据
- D. 总电压

67. 新能源汽车日常维护包括（ ）。

- A. 绝缘检测
- B. 清洁
- C. 调整
- D. 安检

68. 二级维护对电机及控制器检验的技术标准是（ ）。

- A. 仪表无电机故障灯
- B. 车辆正常行驶
- C. 电机转速符合原厂出厂要求
- D. 专用诊断仪无电机故障码

69. 二级维护对动力电池检验的技术标准是（ ）。

- A. 动力电池总电压符合原厂标准
- B. 专用诊断仪无动力电池故障码
- C. 外接充电不断电，SOC100%自动停止充电

- D. 电池包托盘安装牢固，插接件外观、绝缘良好
70. 新能源汽车常规保养中，最重要的是（ ）。
- A. 绝缘 B. 清洁 C. 牢固 D. 均衡
71. 冬季对新能源汽车的保养需要注意（ ）。
- A. 不要长时间充电  
B. 注意动力电池包温度以及线路  
C. 不要猛踩油门造成动力电池大功率放电  
D. 不使用新能源汽车
72. 日常维护中的调整主要针对（ ）。
- A. 变速箱油调整 B. 运动部件润滑  
C. 电池电解液调整 D. 常规工作介质调整
73. 以下项目，是新能源汽车大保需要做的是（ ）。
- A. 大三电检测 B. 小三电检测  
C. 高压部件安装检查 D. 变速箱油更换
74. 一辆行驶 72000 公里的网约新能源汽车，需要进行的维护项目有（ ）。
- A. 更换变速箱油 B. 容量校正  
C. 调整液态运行介质 D. 更换电机冷却液
75. 新能源汽车更换冷却液一般指的是（ ）。
- A. PTC 加热水 B. 电机冷却液  
C. 动力电池包冷却液 D. 车载充电机冷却液
76. 新能源汽车高压系统的基本维护项目包括（ ）。
- A. 驱动电机系统 B. 动力电池 C. 高压附件系统 D. 充电系统
77. 对驱动电机的维护，技术标准包括（ ）。
- A. 电机外观无变形、破损  
B. 驱动电机连接处无松动、烧蚀  
C. 高压插接件锁止机构正常，防水有效  
D. 三相绕组对地绝缘阻值符合厂家要求
78. 对电机控制器的维护技术标准包括（ ）。

- A. 控制器外观无变形、破损      B. 控制器输入、输出线束完好  
 C. 车载充电机正常功能正常      D. DC-DC功能正常
79. 以下是电机冷却系统组件的是（ ）。
- A. 散热气管    B. 散热水箱    C. 补偿水壶    D. 冷却水泵
80. 新能源汽车保养计划在于（ ）。
- A. 保证行车稳定      B. 减少故障发生  
 C. 安全和经济驾驶    D. 延长车辆的使用周期
81. 新能源汽车动力电池需要保养的征兆有哪些（ ）。
- A. 严重漏电      B. 续航里程跌落  
 C. 快充快放      D. 仪表报动力电池故障
82. 对新能源汽车进行定期保养维护，有助于（ ）。
- A. 延长车辆使用寿命    B. 行车安全和稳定  
 C. 节省电量              D. 符合国家相关标准
83. 下列关于新能源汽车强制走合保养，正确的是（ ）。
- A. 第一次在购车3个月、里程3000公里以内  
 B. 第二次在购车24个月、里程5万公里以内  
 C. 第三次在购车48个月、里程10万公里以内  
 D. 第四次在购车72个月、里程15公里以内
84. 以下属于新能源汽车一类整车质保内容的是（ ）。
- A. 动力电池电芯      B. 动力电池电芯以外的元器件  
 C. 动力电机            D. 电机控制器
85. 以下属于新能源汽车二类整车质保内容的是（ ）。
- A. 动力电池电芯      B. 动力电池电芯以外的元器件  
 C. 动力电机            D. 电机控制器
86. 以下关于动力电池质保，说法正确的是（ ）。
- A. 动力电池终身保修      B. 营运车辆动力电池8年15万公里保修  
 C. 动力电池电芯终身保修    D. 非营运车辆动力电池电芯终身保修
87. 纯电动汽车保养，不需要更换（ ）。
- A. 空调滤芯    B. 空气滤芯    C. 机油    D. 齿轮油

88. 新能源汽车4.5万公里，需要保养的项目有（ ）。
- A. 驱动系统检测    B. 充电系统检测  
C. 制动系统检测    D. 转向系统检测
89. 关于动力电池包、动力电机等一类质保备件，说法正确的是（ ）。
- A. 备件质保的范围仅限于原车配置的零部件  
B. 非营运车辆备件质保期限一般是两年或五万公里  
C. 营运车辆的备件质保期限一般是一年或五万公里  
D. 电芯也属于动力电池包备件质保的范围
90. 厂家对于新能源汽车保养程度的划分一般有（ ）。
- A. 必要时进行检查、修正、更换    B. 返厂维修  
C. 更换、改变或润滑    D. 厂家技术支持
91. 新能源汽车在严酷条件下使用，需要重点维护（ ）。
- A. 电机    B. 电池管理器    C. 整车控制器    D. 动力电池包
92. 以下关于更换电池包冷却液，正确的说法是（ ）。
- A. 电池包冷却液一般四年或十万公里更换  
B. 冷却液的性质必须是绝缘的  
C. 需要根据维修手册的要求结合实际使用条件选择冷却液规格  
D. 可以采用机器抽取
93. 动力电池一级维护的技术标准包括（ ）。
- A. SOC值误差小于8%  
B. 单体电池一致性符合原厂要求  
C. 电池外观无变形、破损，螺栓力矩符合维修手册要求  
D. 高低压插接件防水良好
94. 驱动电机一级维护的技术标准包括（ ）。
- A. 电机外观无划伤  
B. 电机冷却液液位符合标准  
C. 电机安装螺栓紧固，力矩符合维修手册要求  
D. 插接件防水完好
95. 高压电控系统一级维护的技术标准包括（ ）。

- A. 仪表不亮故障灯，解码仪无高压系统故障码
  - B. 500V档，绝缘阻值大于5MΩ
  - C. 各控制单元高低压插接件防水完好
  - D. 各控制单元外观无变形、划伤
96. 关于高压线束绝缘检测，说法正确的是（ ）。
- A. 使用绝缘电阻测试仪测量时，需要根据整车的电压平台选择量程
  - B. 使用绝缘电阻测试测量时，需要配戴个人安全防护用品
  - C. 测量时，高压电控端高压线束不能连接
  - D. 部分关键线束需要从整车拆解下来单独检测
97. 关于新能源汽车清洁，说法正确的是（ ）。
- A. 新能源汽车不能洗车
  - B. 新能源汽车机舱和动力电池包不能直接使用高压水枪冲刷
  - C. 高压部件需要从整车上上面拆解下来进行清洗
  - D. 新能源汽车外观的清洗不需要太过于紧张，机舱最好干洗
98. 新能源汽车驱动系统的维护包括（ ）。
- A. 驱动电机维护
  - B. 动力电池包维护
  - C. 电机控制器维护
  - D. 冷凝器总成维护
99. 需要用到专用仪器的维护项目是（ ）。
- A. 绝缘检测
  - B. 单体电池一致性检查
  - C. SOC校准
  - D. 故障码清除
100. 关于高压线束的保养，正确的说法是（ ）。
- A. 在每个保养周期里面，都需要对高压线束进行检测
  - B. 高压线束维护的技术标准时外观无破损，绝缘阻值大于550MΩ
  - C. 高压线束插接件防水完好，接口压接牢固
  - D. 电机高压线束可以和电机连在一起做绝缘检测
101. 电动汽车根据高压导线的特性，我们一般以高压电器为中心对高压导线进行划分，可分为（ ）等。
- A. 电池高压线
  - B. 电机高压线
  - C. 充电高压线
  - D. 雨刮线束
102. 在纯电动车中，以下关于整车控制器的供电电压错误的是（ ）。
- A. 供电电压为12V
  - B. 供电电压为5V

C. 供电电压为24V      D. 供电电压为36V

103. 连接电器时，应根据（ ）或接头处套管的颜色正确接线。若不易辨别导线的头尾时，一般可用试灯区分。

A. 插接器规格   B. 插接器形状   C. 导线颜色   D. 导线长度

104. 对于整车控制器VCU说法错误的是（ ）。

- A. 实现对支路用电器的保护及切断。
- B. 通过化学反应把化学能直接转变成低压直流电能的装置。
- C. 使用的是340V的直流高压电。
- D. 使用的是12V的直流低压电。

105. 行车控制模式分三级：（ ）。

A. 中间模式   B. 跛行模式   C. 正常模式   D. 停机保护模式

106. 工况划分为：紧急故障工况、能量回收工况及（ ）。

A. 怠速工况   B. 加速工况   C. 跛行工况   D. 零扭矩工况

107. 比亚迪E5 高压电控总成的功能有（ ）。

- A. 控制高压交/直流电双向逆变，驱动电机运转，实现充、放电功能（VTOG. 车载充电器）。
- B. 实现高压直流电转化低压直流电为整车低压电器系统供电（DC-DC）。
- C. 实现整车高压回路配电功能以及高压漏电检测功能（高压配电箱&漏电传感器模块）。
- D. 另外还包括CAN通讯、故障处理记录、在线CAN烧写以及自检等功能。

108. 在高压电控系统识别到危险情况时（ ）。

- A. 延时断开高压电源      B. 不能上高压电
- C. 不能正常行驶              D. 可以正常行驶

109. 高压互锁系统在识别到危险时，整车控制器应根据危险时的行车状态及故障危险程度运用合理的安全策略，包括（ ）。

A. 切断低压源   B. 切断高压源。   C. 降功率运行   D. 故障报警

110. 高压电缆布置应注意事项（ ）。

- A. 布线方案应有助于消除不正确的安装和错误的线束路线
- B. 走线应避免形成大的电磁环

C. 高低压平行走线距离间隔须足够，如果实际境况确实无法达到此要求，高低压需相互垂直走线

D. 车辆在发生碰撞情况下，须确保线束不会受到挤压，以防线束破裂造成短路。

111. 充电高压电缆分为交流充电高压电缆，直流高压电缆。其中交流充电电压平台有（ ）。

A. 180V B. 220V C. 200V D. 380V

112. 新能源汽车“三小电”是指（ ）。

A. 空调 B. 收音机 C. 转向 D. 制动

113. 电动动力总成系统“三大电”是指（ ）。

A. 电压 B. 电机 C. 电池 D. 电控

114. 电池信息采集器BIC的采集数据包括：（ ）。

A. 单体电池或模块电压 B. 电池重量  
C. 单体电池或电池模块的温度 D. 电池组总电流

115. 大多数电池管理系统在以下情况下会需要使用动力电池组温度（ ）。

A. 为了检测动力电池组冷却系统的温度  
B. 为了检测单体电池的电压是否过高  
C. 为了检测单体电池的电压是否过低  
D. 为了检测动力电池组是否过热

116. 电动汽车高压主接触器通常有以下功能（ ）。

A. 汽车上电时（READY），将动力电池组连接到变频器  
B. 汽车下电时（READY），监控电池组和变频器之间的高压电路  
C. 车辆紧急停机时，断开动力电池组与变频器的连接  
D. 驱动系统被关闭时，断开动力电池组与变频器的连接

117. 通过对变频器电容进行电压监测，车辆的控制系统能够完成（ ）检查作业。

A. 检查电池组和变频器之间的连接是否稳定  
B. 检查变频器电容的电压是否充到与动力电池组的电压相差100V  
C. 监测电容是否可以在预期的时间内充满电

D. 车辆紧急停机时，断开动力电池组与变频器的连接

118. 电池管理系统是对电池组进行安全监控及有效管理、提高蓄电池使用效率的系统。对电动车而言，通过该系统对电池组充放电的有效控制，可达到（ ）的目的。

- A. 增加续航里程
- B. 杜绝故障产生
- C. 降低运行成本
- D. 延长使用寿命

119. 电池管理系统（BMS）俗称为电池保姆或电池管家，主要作用是（ ）。

- A. 监控电池的状态
- B. 延长电池的使用寿命
- C. 防止电池出现过充电和过放电
- D. 决定电池规格

120. 动力电池管理系统通过电压、电流及温度检测等功能实现对动力电池系统的（ ）保护。

- A. 过温
- B. 欠压
- C. 过压
- D. 绝缘不良

121. 电池加热运行状态的特点是（ ）。

- A. 电池管理器要求电池管理系统BMS提供加热装置运行所需电源
- B. BMS管理系统授权后，电池管理器启用加热装置
- C. 电动制冷剂压缩机不运行
- D. 动力电池组上的三通阀打开

122. 锂电池的常用充电方法有（ ）。

- A. 恒流充电
- B. 恒压充电
- C. 涓流充电
- D. 无线充电

123. 出现以下情况时就会视为动力电池组损坏（ ）。

- A. 动力电池组带有可见烧蚀。
- B. 动力电池组漏液。
- C. 动力电池组冒烟。
- D. 动力电池组外部面板变形。

124. 根据混合动力汽车的类型分为（ ）。

- A. 串联式混合动力
- B. 插电式混合动力
- C. 混联式混合动力
- D. 并联式混合动力

125. 根据混合度的不同分类节能汽车分为（ ）。

- A. 微混合动力系统
- B. 轻混合动力系统
- C. 完全混合动力系统
- D. 中混合动力系统

126. 以下哪些是磷酸铁锂电池的特点（ ）。

A. 能量密度适中 B. 高温性能好 C. 安全性能较好 D. 寿命短

127. 热敏电阻的优点有（ ）。

A. 灵敏度较高 B. 使用方便 C. 不易加工 D. 稳定性好 答案：ABD

128. 下列有关电容器的说法正确的是（ ）。

A. 电容的单位是法拉（F）。

B. 电容是由两块金属电极之间夹一层绝缘电介质构成。

C. 电容可快充、快放电。

D. 电容器是储能元件。

129. 电容器的容量取决于（ ）。

A. 导电板的面积

B. 导电板距离

C. 两板之间绝缘材料（电介质）的性质

D. 电容器的颜色

130. 以下属于电池基本参数的是（ ）。

A. 电压 B. 容量 C. 能量密度 D. 内阻

131. 对于永磁同步电机，依靠内置传感器来提供电机的工作信息，下次不属于永磁同步电机使用的传感器是（ ）。

A. 旋转变压器

B. 液位传感器

C. 曲轴位置传感器

D. 应变传感器

132. 电池按电解液种类分为（ ）。

A. 碱性电池 B. 酸性电池 C. 中性电池 D. 二次电池

133. 电池按正负极材料可以分为（ ）。

A. 锌系列电池 B. 镍系列电池 C. 铅系列电池 D. 锂系列电池

134. 锂离子电池属于（ ）。

A. 中性电池 B. 二次电池 C. 锂系列电池 D. 燃料电池

135. 电池管理系统一般包含（ ）元件。

A. 采集器 B. 采样线 C. 电池管理控制器 D. 电机控制器

136. 动力电池的SOC与电池（ ）有关。

A. 包装形式 B. 品牌 C. 内阻 D. 容量

137. 电池充放电引起的不可逆因素有（ ）。

A. 活性物质脱落

B. 电极材料损坏

- C. 隔膜老化和损耗      D. 电池内部微短路
138. 电池的自放电率和以下哪些因素有关（ ）。
- A. 电池数量   B. 内阻   C. 环境温度   D. 电压
139. 电池不一致性是指同一规格，同一型号电池在（ ）等参数方面存在的差别。
- A. 电压   B. 内阻   C. 容量   D. 循环寿命
140. 以下属于高倍率放电的是（ ）。
- A. 0.1C   B. 2C   C. 4C   D. 6C
141. 电动汽车“三横”的产业框架是指（ ）。
- A. 纯电动汽车      B. 太阳能汽车  
C. 混合电力汽车      D. 燃料电池电动汽车
142. 电动汽车“三纵”是指电动汽车必不可少的（ ）关键零部件。
- A. 高效能专用电池      B. 先进的电动机技术  
C. 信息化驱动系统      D. 照明和空调
143. 以下关于磷酸铁锂电池论述中，正确的是（ ）。
- A. 锂离子电池单体标称电压 2.0V  
B. 锂离子电池比能量比镍镉电池要高  
C. 在正常放电情况下循环次数可以达到10000次以上  
D. 环保性高
144. 电能形式变换基本类型有（ ）。
- A. 交流-直流   B. 电流-电压   C. 直流-直流   D. 直流-交流
145. 电力电子变频器可改变交流电的（ ）。
- A. 电流   B. 电压      C. 频率      D. 相数
146. 以下选项中属于电机控制器主要功能的是（ ）。
- A. 怠速控制（爬行）      B. 控制电机正转（前进）  
C. 控制电机反转（倒车）      D. 根据驾驶员意图发出各种指令
147. 电动汽车中 PTC 的作用不包括（ ）。
- A. 暖风加热   B. 冷风供给   C. 整车控制   D. 水泵控制

148. 电动汽车高压线束依据国家标准，以下不是高压线束颜色的有（ ）。

A. 绿色 B. 蓝色 C. 橙色 D. 白色

149. 分布式电池管理系统功能有（ ）。

A. 接触器控制 B. 总电流监测 C. SOC计算 D. 漏电报警

150. 以下属于高压电器元件是（ ）。

A. 动力电池总成 B. 驱动电机 C. DC-DC D. 电池管理器

151. 纯电动汽车按电机类型分为（ ）。

A. 直流电机驱动 B. 交流电机驱动  
C. 双电机驱动 D. 双绕组电机驱动

152. 纯电动汽车的结构有（ ）。

A. 底盘 B. 车身 C. 电器 D. 电力驱动控制系统

153. 整车控制器根据车辆的运行情况，包括（ ）来决定电池输出扭矩。

A. 车速 B. 加速踏板 C. 方向盘角度 D. 车身高度

154. 下列有关电机的说法正确的是（ ）。

A. 无刷直流电机主要应用于微型低速电动车  
B. 永磁同步电机主要应用于绝大多数电动汽车  
C. 异步电机主要应用于个别电动汽车（如特斯拉）  
D. 直流无刷电机体积小，重量轻，结构简单

155. 下列有关永磁同步电机说法错误的是（ ）。

A. 控制较复杂，价格较贵  
B. 磁动势、电压和电流的波形均为正弦波形  
C. 转子不使用稀土材料制成的永磁体。  
D. 结构复杂，体积较大

156. 一般的三相电源，通常都联成（ ）。

A. 三角形 B. 星形 C. V形 D. Z形

157. 分布式电池管理系统中，不包括（ ）器件。

A. 电池信息采集器 B. DC/DC

- C. 电机控制器                      D. 车载充电机
158. 电动汽车中下面关于电动压缩机高压供电电源说法错误的是（    ）。
- A. 由 DC/DC 供电              B. 由低压配电箱供电  
C. 由动力电池供电              D. 由低压电池供电
159. 电机控制器的结构组成有（    ）。
- A. IGBT模块组件    B. 屏蔽板组件  
C. 控制板组件    D. 传感器支架组件
160. 电机控制器工作条件有（    ）。
- A. 高压电源输入正常              B. 低压 12V 电源供电正常  
C. 与电容放电情况无关              D. 与整车控制器通信正常
161. VCU 通信故障的原因包括（    ）
- A. 网关故障    B. CAN总线故障    C. 绝缘故障    D. 动力电池
162. 高压不上电故障的原因包括（    ）。
- A. 接触器控制回路故障              B. MCU 故障  
C. 绝缘故障                              D. 动力电池过热
163. 下列有关电机控制器温度控制说法中，错误的是（    ）。
- A. 当控制器监测到散热基板温度大于75℃时，冷却风扇不起动  
B. 当控制器监测到散热基板温度大于80℃时，冷却风扇高速起  
C. 当控制器监测到散热基板温度降至75℃时，冷却风扇持续低速的转动  
D. 当控制器监测到散热基板温度大于85℃时，超温保护，即停机
164. 车辆不能充电的原因有（    ）。
- A. 充电桩故障              B. VCU 没有工作  
C. 电池接口故障              D. 气囊模块不工作
165. 电池状态显示异常的原因有（    ）。
- A. 充电桩故障              B. VCU没有正常上电  
C. 电池接口故障              D. 高压绝缘故障
166. 动力电池电压异常断开的原因有（    ）。

- A. 严重漏电故障      B. CC故障  
 C. 电池接口故障      D. 气囊模块不工作
167. 母线电压显示异常的原因有（ ）。
- A. 电池内部线路虚接      B. 充电桩故障  
 C. 电池接口故障      D. 温度传感器故障
168. 电机过热故障原因有（ ）。
- A. 电池内部线路虚接      B. 电机负荷过大  
 C. 电池接口故障      D. 电机冷却水泵不转
169. 电机过热故障原因不包括（ ）。
- A. 高压绝缘故障      B. 散热器风扇不工作  
 C. 电机温度检测回路故障      D. 冷却液充足
170. 电机异响故障原因包括（ ）。
- A. 电池内部线路虚接      B. 相电流不平衡  
 C. 转子动不平衡      D. 温度传感器故障
171. 电机系统故障原因（ ）。
- A. 驱动板损坏      B. 控制板损坏  
 C. 转子动不平衡      D. 温度传感器故障
172. 未打开A\C开关，压缩机自动运转，可能原因是（ ）。
- A. 电池包温度过高      B. 电池包冷却水温过高  
 C. 点火开关损坏      D. 压缩机损坏
173. 以下会造成动力系统故障灯点亮的原因是（ ）。
- A. 动力电池管理器CAN线断路      B. 电机控制器低压电源搭铁  
 C. 高压互锁锁止      D. 高频接收模块电源异常
174. 解锁车辆有（ ）种方法。
- A. 智能钥匙解锁      B. 机械钥匙解锁  
 C. 微动开关解锁      D. 取下低压电池负极
175. 插枪之后，仪表充电指示灯不亮，可能原因是（ ）。
- A. 仪表充电指示灯控制线断路      B. CC信号线断路  
 C. 充电桩未接电源      D. 动力电池电量已经充满

176. 整车限功率的可能原因是（ ）。
- A. 电池管理器CAN线故障                      B. 动力电池包SOC低  
C. 严重漏电                                      D. 一般漏电
177. 以下操作可以确定CAN线故障的是（ ）。
- A. 测量CAN-H对CAN-L电阻值                      B. 测量CAN线波形  
C. 测量CAN线到网关端口导通性                      D. 测量CAN线电压
178. 单体电池故障包括（ ）。
- A. 过充    B. 过放    C. 漏电    D. 过温
179. 预充失败可能会造成（ ）。
- A. 全车无电    B. 不能充电    C. 不能上电    D. 无暖风或制冷
180. 以下会造成全车无电的是（ ）。
- A. PTC 功率过大，急剧消耗电池电量    B. 低压蓄电池正极保险熔断  
C. 低压蓄电池正极桩头锈蚀                      D. 动力电池包无输出
181. 接触器不吸合的原因可能是（ ）。
- A. 电源线断路    B. 控制线断路    C. 线圈损坏    D. 主触点烧结
182. 解码仪无法与整车通讯，可能原因是（ ）。
- A. OBD 诊断接口电源断路    B. 解码仪蓝牙未配对成功  
C. 仪表电源断路                      D. 网关电源断路
183. 按下点火开关，仪表不亮，可能原因是（ ）。
- A. 低压电池无电                      B. 电池管理器故障  
C. 蓄电池负极虚接                      D. 点火开关电源断路
184. 电池管理器电源断路，会造成（ ）。
- A. 上电失败                      B. 动力电池包无电压输出  
C. 不能充电                      D. 主接触器不吸合
185. DC-DC CAN线断路，会造成（ ）。
- A. 低压蓄电池故障灯亮起                      B. 无法打开点火开关  
C. 出现故障码与DC失去通讯                      D. 全车无电
186. 以下哪几项是毫米波雷达在智能驾驶中的应用场景？
- A. 自动紧急制动    B. 盲区检测                      C. 车道保持

B. D. 跟车巡航      E. 交通信号识别

187. 会造成无极风扇常转的是（ ）。

- A. 电机过温                      B. 电机失温  
C. 电机冷却液温度过高      D. 电机冷却水泵不转

188. BMS CAN 线断路会造成（ ）。

- A. 仪表无SOC    B. 未预充    C. 解码器不能通讯    D. 不能上电

189. 电机控制器电源断路会造成（ ）。

- A. 电机控制器低压插接件电源脚无电    B. 所有高压电控模块无法通讯  
C. 解码仪无法与电机控制器通讯      D. 不能上高压电

190. 充电系统CC断路会造成（ ）。

- A. 无法交流充电      B. 无法直流充电  
C. 仪表不显示SOC      D. 插枪仪表充电指示灯不亮

191. VCU 电源断路会造成（ ）。

- A. 解码仪无法读取VCU 信息      B. 所有高压电控模块无法通讯  
C. 上电失败                      D. 仪表无 SOC

192. 会造成交流充电停止的是（ ）。

- A. SOC 100%      B. 单体电池电压达到预设的充电截止电压  
C. 拔下充电枪      D. 再次刷卡

193. 交流充电桩，刷卡显示请连接充电枪，可能原因是（ ）。

- A. CC信号未连接      B. CP信号未连接  
C. 充电卡未续费      D. 充电桩急停开关未打开

194. 动力电池故障灯点亮的原因可能是（ ）。

- A. 电机控制器低压电源短路              B. 电池信息采集器CAN线断路  
C. 电池包负极接触器电源线断路      D. 维修开关未装

195. 解码仪报旋变故障码，可能原因是（ ）。

- A. 电机控制器低压电源短路      B. 励磁正信号线断路  
C. 正弦正信号线断路              D. 电机控制器CAN线断路

196. 以下可能是高压互锁检测模块的是（ ）。

- A. BMS    B. VCU    C. 漏电模块    D. PDU

197. 以下可以确定CC断路的操作是（ ）。
- A. 测量CP的电压                      B. 测量CC信号线保险  
C. 测量充电枪CC对CP电阻            D. 插枪测量CC信号线电压值变化
198. CC信号线电压值为零的原因可能是（ ）。
- A. CC搭铁            B. 充电控制器无常电  
C. CC保险熔断    D. 点火开关未打开
199. 高压电缆布置应注意事项（ ）。
- A. 布线方案应有助于消除不正确的安装和错误的线束路线  
B. 走线应避免形成大的电磁环  
C. 高低压平行走线距离间隔须足够，如果实际境况确实无法达到此要求，高低压需相互垂直走线  
D. 车辆在发生碰撞情况下，须确保线束不会受到挤压，以防线束破裂造成短路。
200. 组合导航中常见的数据输入源包括以下哪几项？
- A. GNSS            B. IMU            C. 里程计  
D. 视觉传感器    E. 激光雷达
201. 你是测试工程师，在标定实验中可采用哪几项标定板？
- A. 棋盘格    B. 对称圆标定板    C. 非对称圆标定板  
D. 斜线板    E. V型直线板
202. 毫米波雷达的关键技术参数包括哪几项？
- A. 最大探测距离    B. 速度分辨率    C. 角度测量精度  
D. 图像清晰度        E. 距离分辨率
203. 以下哪几项属于毫米波雷达常见的标定方法？
- A. 激光对称法        B. 横摆标定    C. 自动建图比对法  
D. 车道线辅助法    E. 虚拟目标定位法
204. 激光雷达的核心组成包括哪几项模块？
- A. 激光发射器        B. 接收器        C. 旋转电机

D. 信号处理单元 E. 摄像头图像传感器

205. 激光雷达常用扫描方式包括哪几项?

A. 机械旋转 B. 面阵Flash扫描 C. 微振镜扫描

D. 电控OPA扫描 E. 热对流反射

206. 激光雷达的常见测距方式包括以下哪几项?

A. 飞行时间法 B. 相位差法 C. 热敏检测法

D. 反射频率法 E. 光学回波法

207. 以下属于常见的数据报文类型或通信协议的是哪几项?

A. MSOP B. DIFOP C. UDP D. TCP E. RS485

208. 超声波雷达常见的组成结构包括哪几项?

A. 发射头 B. 接收头 C. 模拟信号模块

D. IIC通信模块 E. 激光光源

209. GPS系统由哪几项主要组成部分构成?

A. 空间部分 B. 地面控制部分 C. 用户部分

D. 图像识别部分 E. 通信中继部分

210. GNSS体系下除GPS外还包括哪几项常见导航系统?

A. 北斗系统 B. GLONASS C. Galileo

D. Google地图 E. IRNSS

211. GPS模块输出的信息字段通常包括以下哪几项?

A. 经纬度 B. 时间戳 C. 卫星编号

D. 高度 E. 速度

212. IMU通常包含以下哪几项传感器?

A. 加速度计 B. 陀螺仪 C. 磁力计

D. 温度传感器 E. 视觉传感器

213. IMU输出数据常包含哪几项信息?

- A. 三轴加速度    B. 三轴角速度    C. 温度值
- D. 时间戳        E. 图像帧率

214. 融合系统中常见的三类体系结构包括哪几项？

- A. 集中式    B. 分布式    C. 混合式
- D. 分层式    E. 云端式

215. IMU常见误差类型包括哪几项？

- A. 零偏漂移    B. 尺度因子误差    C. 随机游走
- D. 坐标丢失    E. 图像畸变

216. 激光雷达与IMU融合常见的输出信息包括哪几项内容？

- A. 三维点云    B. 姿态角    C. 纹理图
- D. 速度矢量    E. 雷达频率响应

217. 智能网联汽车环境感知系统可识别以下哪几项内容？

- A. 行车路径    B. 周边物体    C. 驾驶状态
- D. 天气状况    E. 油耗信息

218. 信息传输单元可以通过哪几项方式传递感知信息？

- A. 显示系统                    B. 报警系统        C. 传感器网络
- D. 车载自组织网络    E. 机械驱动系统

219. 视觉传感器具备哪几项能力？

- A. 识别交通标志            B. 识别行人    C. 测距精度高
- D. 对环境光照依赖小    E. 识别车道线

220. 激光雷达的缺点主要包括以下哪几项？

- A. 造价高        B. 抗干扰差    C. 不适合雨雪天气
- D. 体积大        E. 探测精度低

221. 以下哪几项传感器适合全天候工作？

- A. 毫米波雷达    B. 激光雷达    C. 视觉传感器

D. 超声波传感器 E. 红外传感器

222. 传感器融合可实现哪几项功能？

A. 增强信息可靠性 B. 扩大感知范围 C. 容错处理

D. 提升地图精度 E. 提高感知鲁棒性

223. 视觉传感器可实现以下哪几项任务？

A. 障碍物检测 B. 交通标志识别 C. 车辆识别

D. 道路类型分类 E. 车身清洁度识别

224. 双目摄像头相比单目系统有哪几项优势？

A. 测距精度高 B. 无需识别直接测量 C. 计算复杂度低

D. 适应性强 E. 适合室内外环境

225. 影响双目摄像头精度的因素有哪几项？

A. 基线距离限制 B. 环境光照变化 C. 纹理单调区域

D. 温度漂移 E. 计算复杂度高

226. 红外摄像头的应用优势包括哪几项？

A. 夜视能力强 B. 受自然光干扰小 C. 价格低

D. 能感知温度差异 E. 白天图像更清晰

227. 以下哪几项属于单目摄像头测距的必要前提？

A. 已知目标实际尺寸 B. 已知焦距 C. 图像清晰

D. 图像帧率高 E. 目标识别准确

228. 毫米波雷达的典型优势包括哪几项？

A. 全天候工作 B. 抗干扰能力强 C. 测量距离远

D. 对比度识别强 E. 多目标识别

229. 毫米波雷达的测量能力包括哪几项维度？

A. 距离测量 B. 速度测量 C. 角度测量

B. D. 颜色识别 E. 姿态估计

230. 激光雷达可输出哪几项信息？

A. 目标距离      B. 角度      C. 反射强度

B. D. 目标颜色      E. 时间戳

231. 激光雷达在智能网联汽车中的典型应用包括哪几项？

A. 障碍物检测      B. 高精度定位      C. 车道线识别

D. 自由空间建图      E. 视觉导航图融合

232. 单线激光雷达的典型应用包括以下哪几项？

A. 障碍物检测      B. 地图构建      C. 车道线识别

D. 行人检测      E. 墙面轮廓提取

233. GPS系统的基本特点包括哪几项？

A. 定位全球性      B. 时间同步性      C. 坐标一致性

D. 依赖可视光      E. 抗干扰强

234. GPS的未来发展趋势包括哪几项？

A. 与北斗融合互补      B. 精度提升      C. 连续性增强

D. 地理图像接入      E. 数据加密与安全性加强

235. 实现GPS定位通常需满足哪几项条件？

A. 获取多个卫星信号      B. 精确时间同步      C. 伪距计算

D. 地图匹配      E. 上位机语音播报

236. GPS在城市环境中可能出现的信号问题包括以下哪几项？

A. 多路径干扰      B. 建筑物遮挡      C. 定位跳变

BD. 天线损耗      E. 导航图像模糊

237. 惯性导航系统INS的优势包括哪几项？

A. 无需外部信号即可工作      B. 连续实时输出位置信息

C. 短时间精度高      D. 对磁干扰免疫      E. 易受漂移影响

238. 组合导航中IMU可弥补GPS哪几项问题？

- A. 信号失锁 B. 短时遮挡 C. 高频更新
- D. 地图校准 E. 硬件失效

239. IMU与其他传感器组合可提升哪几项性能指标？

- A. 导航连续性 B. 短期精度 C. 抗干扰能力
- D. 图像分辨率 E. 鲁棒性

240. 多源传感器融合具备哪几项主要优势？

- A. 提升环境感知准确性 B. 实现不同信息互补
- C. 提高容错与鲁棒性 D. 增加系统功耗
- E. 提升系统延迟

241. 车载摄像头在ADAS系统中的典型应用场景包括以下哪几项？

- A. 交通标志识别 B. 车道线识别 C. 红绿灯状态识别
- D. 后向泊车辅助 E. 高精地图构建

242. 摄像头在自动驾驶感知系统中的典型缺点包括以下哪几项？

- A. 易受环境光照影响 B. 无法测距 C. 图像处理延迟
- D. 需定期标定 E. 受限于天气与清洁度

243. 毫米波雷达具备哪几项优点？

- A. 穿透性强 B. 抗干扰能力强 C. 波束窄
- D. 成本低 E. 夜间无效

244. 超声波雷达的测距精度受哪几项因素影响？

- A. 被测物体体积 B. 声波频率 C. 表面形状
- D. 材料吸收特性 E. GPS精度

245. 激光雷达常用在哪些技术领域？

- A. 测绘 B. 自动驾驶 C. 语音识别
- D. 智能安防 E. 遥感

246. 以下哪几项技术是构成智能网联汽车系统的核心组成？

A. 环境感知技术 B. 高精地图与定位技术 C. 决策规划控制技术  
D. 车载娱乐系统 E. 通信与人机交互技术

247. 智能网联汽车的典型子系统主要包括哪几项？

A. 感知子系统 B. 通信子系统 C. 决策子系统  
D. 执行子系统 E. 油耗分析子系统

248. 智能网联汽车感知层使用的主要传感器技术包括哪几项？

A. 摄像头 B. 毫米波雷达 C. 激光雷达  
D. 超声波传感器 E. 指南针传感器

259. PanoSim平台具备以下哪几项功能？

A. 虚拟场景构建 B. 传感器仿真集成 C. 车辆动力学建模  
D. V2X通信仿真 E. 自动驾驶芯片仿真

260. 以下哪些仿真平台适用于ADAS/自动驾驶功能测试？

A. PreScan B. CarMaker C. CARLA  
D. VTD E. CANoe

261. 以下哪些模块组成了PanoSim主界面常用的功能按钮？

A. Map B. Experiment C. Plugin  
D. SensorBuilder E. DriveRecorder

262. SensorBuilder模块可支持以下哪些类型的传感器添加？

A. 摄像头 B. 激光雷达 C. 毫米波雷达  
D. 超声波雷达 E. GPS导航模块

263. 以下哪些属于构建场景测试库的常见数据来源？

A. 交通事故数据库 B. 多车仿真回放数据 C. 浮动车轨迹数据  
D. 用户评论情感分析数据 E. 实地道路观测记录

264. 你是测试工程师，在FieldBuilder中常用的卡片（Block）类型包括哪几项？

- A. 交叉口      B. 停车位      C. 障碍物阵列  
D. 草地边坡    E. V2X通信车站

265. World Builder编辑器支持哪几项静态设施的仿真建模?

- A. 道路及路缘结构    B. 建筑物与围墙      C. 标识标线  
D. 交管设施与标志    E. 车辆动力控制模型

266. 以下哪些部件通常构成一个典型的IMU惯性测量单元?

- A. 加速度计    B. 陀螺仪    C. 磁力计  
D. 图像传感器    E. 温湿度传感器

267. 以下哪几项属于车载摄像头的常见组成部分?

- A. 镜头组    B. 图像传感器 (CCD/CMOS)  
C. 图像信号处理器 (ISP)    D. 信号增强天线    E. 电源调节模块

268. 以下哪些摄像头参数可在PanoSim中进行设置?

- A. 视角      B. 图像分辨率      C. 图像帧率  
D. 数据压缩格式      E. 色彩风格预设

269. 以下哪几项属于雷达测量的典型物理量?

- A. 距离    B. 速度    C. 加速度    D. 方位角    E. RCS值

270. 以下哪几项方法属于X-in-the-loop类型?

- A. MIL    B. HIL    C. VIL    D. TIL    E. DIL

271. AEB系统的感知系统作用包括哪几项?

- A. 识别障碍物      B. 判断碰撞风险    C. 控制刹车  
D. 感知障碍物类型    E. 调整雨刷频率

272. AEB系统发展趋势体现在哪些方面?

- A. 成为新车标配      B. 使用多传感器融合    C. 减少制动干预  
D. 完全依赖单一雷达    E. 降低系统成本

273. 以下哪几项属于控制决策系统的功能?

- A. 判断是否启动AEB
- B. 根据信息进行控制策略制定
- C. 记录车速
- D. 检测传感器状态
- E. 调节车载娱乐系统

274. AEB系统可以有效降低哪些交通事故类型？

- A. 追尾碰撞
- B. 侧面碰撞
- C. 倒车撞人
- D. 与静止物体正面碰撞
- E. 高速追尾

275. 智能网联汽车需要具备哪几项能力？

- A. 环境感知
- B. 智能决策
- C. 协同控制
- D. 手动驾驶
- E. 网络连接

276. 车联网与以下哪几项系统有密切关系？

- A. 智能交通系统
- B. 物联网
- C. 电信网络
- D. 区块链系统
- E. 控制技术

277. 车联网发展可缓解哪几项社会问题？

- A. 交通事故
- B. 拥堵延误
- C. 温室气体排放
- D. 土地占用
- E. 食品安全

278. ‘云-管-端’架构中‘端’包含哪几项设备？

- A. 车载终端
- B. RSU
- C. 手机
- D. 云服务平台
- E. 交通信号机

279. ETC系统中包含哪几项组件？

- A. OBU
- B. RSU
- C. 环路感应器
- D. 摄像头
- E. 信号灯

280. 以下哪几项属于当前国际四大卫星导航系统？

- A. GPS
- B. GLONASS
- C. Galileo
- D. 北斗
- E. NavIC

281. 中国通信标准建设推进包括哪几项组织？

- A. 3GPP
- B. TC11
- C. C-V2X产业联盟
- D. IEEE
- E. ISO

282. LTE-V2X通信包括以下哪几项通信方式？

- A. V2V
- B. V2I
- C. V2P
- D. V2N
- E. I2I

283. 5G-V2X标准制定涉及哪几项组织?  
A. 3GPP B. C-V2X联盟 C. ETSI D. SAE E. ISO
284. RSU设备常集成哪几项组件?  
A. 摄像头 B. 雷达 C. 通信模块  
D. 大灯控制器 E. 信息处理单元
285. 以下哪几项属于V2X的典型通信方式?  
A. V2C B. V2N C. V2V D. V2P E. V2I
286. 以下哪几项是智能驾驶典型应用场景?  
A. AEB主动刹车 B. 自动泊车 C. 高速自动巡航  
D. 远程灯光控制 E. 城市跟车辅助
287. 以下关于汽车芯片相关术语表述, 正确的有以下哪几项内容?  
A. SoC是一种片上系统结构 B. NPU适用于AI模型推理  
C. SP用于高频信号处理 D. MCU为通用处理器  
E. GDU用于图像生成
288. 以下哪几项企业属于当前全球主流的智能驾驶计算平台芯片厂商?  
A. 英伟达 B. 高通 C. 地平线 D. Mobileye E. 博世
289. 异构计算架构中常见的专用计算单元包括哪几项?  
A. GPU B. NPU C. ISP D. DSP E. MCU
290. 以下哪几项Linux命令用于文件或目录的基本操作?  
A. ls B. cd C. mkdir D. pwd E. rm
291. 以下哪几项工具属于华为MDC智能驾驶平台的主要开发软件?  
A. MViz B. MDS C. MMC D. MCD E. MindStudio
292. 以下哪几项文件类型可作为MindStudio模型转换的输入?  
A. .pb B. .onnx C. .caffemodel D. .bin E. .air

293. 关于L0级自动驾驶功能，以下描述正确的有以下哪几项内容？

- A. 不具有自动驾驶功能
- B. 具备AEB主动安全辅助
- C. 属于应急辅助功能
- D. 支持路径规划
- E. 可独立变道

295. 以下哪几项要素共同支撑智能驾驶系统实现？

- A. 高精地图
- B. 实时感知
- C. 路径规划
- D. 决策控制
- E. 车联网通信

296. 智能驾驶系统架构中，哪几项模块直接决定车辆的最终行为？

- A. 控制执行
- B. 感知识别
- C. 路径规划
- D. 高精地图加载
- E. 行为决策

297. 以下哪几项特征体现了软件定义汽车的典型特性？

- A. 功能可OTA升级
- B. 控制策略由软件灵活配置
- C. 硬件不可替换
- D. 支持服务解耦
- E. 依赖CAN线束密集布设

298. 以下关于E/E架构技术演进的表述，正确的有以下哪几项内容？

- A. 从分布式向集中式演化
- B. ECU数量整体减少
- C. 功能更趋融合
- D. 实时性变差
- E. 算力利用率提升

299. MDC工具链中包含以下哪几项常用开发与调试组件？

- A. MViz
- B. MindStudio
- C. ATC
- D. CANoe
- E. MDS

300. 以下哪几项任务属于视觉感知中的典型子任务？

- A. 目标检测
- B. 图像分割
- C. 目标跟踪
- D. 图像分类
- E. 路径规划
- D. 三维建图能力强
- E. 轻量化设计

### 三、判断题（400道题）

1. 职业是社会成员对社会所承担的职责和工作。（    ）  
A. 正确 B. 错误
2. 人们通常将所从事的作为主要生活来源的工作称之为职业（    ）  
A. 正确 B. 错误
3. 职业道德是从业人员在职业活动中应该遵循的行为准则。（    ）  
A. 正确 B. 错误
4. 职业道德体现了行业对社会所承担的道德责任和义务。（    ）  
A. 正确 B. 错误
5. 职业道德表现为从事某一职业的人们所特有的道德心理和道德品质。（    ） A. 正确 B. 错误
6. 职业道德与个人的道德品质没有必然联系。（    ）  
A. 正确 B. 错误
7. 职业道德能使个人的道德品质“成熟化”。（    ）  
A. 正确 B. 错误
8. 敬业就是兢兢业业、忠于职守。（    ）  
A. 正确 B. 错误
9. 敬业是爱岗的基础。（    ）  
A. 正确 B. 错误
10. 爱岗敬业是衡量一个从业人员是否优秀的重要标准。（    ）  
A. 正确 B. 错误
11. 诚实守信就是忠诚老实、信守承诺，是为人处事的一种美德。（    ）  
A. 正确 B. 错误
12. 机动车维修严格执行国家、地方标准及行业相关的法律、法规、规章和规范是从业人员对托修方诚实守信的基本体现。（    ）  
A. 正确 B. 错误
13. 失信会在短时间内牟取暴利，因此商业欺诈也不失为一种竞争手段。（    ） A. 正确 B. 错误

14. 全国机动车维修业户应共同遵守、自觉执行《全国汽车维修行业行为规范公约》，并相互监督。（ ） A. 正确 B. 错误
15. 《全国汽车维修行业行为规范公约》中“诚信为本，公平竞争”包括坚持诚信为本，以优质服务、用户满意为宗旨参与市场竞争。（ ） A. 正确 B. 错误
16. “维修工具、机件、场地、人身清洁；工具、机件、油水不落地”，是《全国汽车维修行业行为规范公约》中“文明生产，保护环境”提出的具体要求。（ ） A. 正确 B. 错误
17. 实现“诚信修车”，有利于促进整个行业协调发展。（ ）  
A. 正确 B. 错误
18. 在市场经济蓬勃发展的新形势下，为人民服务的道德观过时了。（ ） A. 正确 B. 错误
19. 在汽车维修行业建立诚信机制，是对汽车维修市场实施标本兼治的有效途径。（ ） A. 正确 B. 错误
20. 给托修方出具《维修竣工出厂合格证》是维修企业执行质量保证期制度的诚信行为。（ ） A. 正确 B. 错误
21. 绝缘手套的作用是在操作人员触碰高压元器件的时候，避免操作人员手部触电产生安全事故。（ ） A. 正确 B. 错误
22. 新能源汽车绝缘手套耐压等级必须是 $\geq 10000V$ 。（ ）  
A. 正确 B. 错误
23. 交流耐压等级的绝缘手套不能用于新能源汽车维修。（ ）  
A. 正确 B. 错误
24. 发现有人触电后，应该立刻将触电人员拉开。（ ）  
A. 正确 B. 错误
25. 绝缘帽的作用是保护维修人员的头部以及维修人员眉峰，尤其是在车辆底部作业的时候。（ ） A. 正确 B. 错误
26. 没有耐压等级的帽子不是绝缘帽。（ ） A. 正确 B. 错误
27. 护目镜的作用是保护维修人员的眼睛，尤其是在进行高压插拔的时候（ ）。 A. 正确 B. 错误
28. 护目镜的镜片实际上并没有什么作用，带着普通眼镜也可以起到相同的作用（ ）。 A. 正确 B. 错误
29. 已经拨下维修开关，整车高压部件就可以确定是没有电的（ ）。

A. 正确 B. 错误

30. 在不确定整车主动泄放模块是否正常工作的时候，维修人员在拔下维修开关之后，最保险的是等待两分钟以后，再对高压元器件进行检修（ ）。A. 正确 B. 错误

31. 市面上许多新能源汽车已经取消维修开关，所以维修过程中，可以不用拔开维修开关，这只是一个形式（ ）。A. 正确 B. 错误

32. 整车关闭点火开关之后，拔维修开关和拆负极实际上只要做一个就可以保证车辆是安全的（ ）。A. 正确 B. 错误

33. 新能源汽车维修属于高压电气作业，在维修过程中，必须要有监督人员，负责检查操作人员的动作是否安全（ ）。A. 正确 B. 错误

34. 新能源汽车上面，带橙色的线束和插接件一般是高压插接件，在维修过程中，需要特别小心（ ）。A. 正确 B. 错误

35. 人体的安全电压为 DC1000V。（ ）A. 正确 B. 错误

36. AC25V 已经是人体能接触的最高电压（ ）A. 正确 B. 错误

37. 在德国允许的最大接触电压（根据 VDE 的标准）是 50 V 交流电以及 120 V 直流（ ）A. 正确 B. 错误

38. 30至50mA交流电的长时间滞留会导致呼吸停止以及心室纤维性颤动；经过人体的电流到达大约80mA时，被认为是“致命值”（ ）。

A. 正确 B. 错误

39. 新能源汽车维修的危险性只是针对操作人员，旁观人员实际上没有什么危险性（ ）。A. 正确 B. 错误

40. 进行新能源汽车维修，必须树立安全警示牌（ ）。

A. 正确 B. 错误

41. 目前市面上主流的新能源汽车电池包电压都已经达到了400V以上，远远超过人体所能承受的安全电压。（ ）A. 正确 B. 错误

42. 进行新能源汽车维修，必须要有高压电工操作证（ ）。

A. 正确 B. 错误

43. 新能源汽车整车漏电的标准是绝缘阻值小于 100K $\Omega$ （ ）。

A. 正确 B. 错误

44. 出于维修安全考虑，一定不能在整车未下高压电的情况下，对整车进行维修。（ ）

A. 正确 B. 错误

45. 关闭点火开关之后，拔出维修开关实际上是不用带绝缘手套的，因为整车已经无高压电。（ ） A. 正确 B. 错误

46. 使用绝缘电阻测试仪测量绝缘电阻时，需要配戴绝缘手套，因为根据绝缘电阻测试的工作原理，测量的瞬间会施加高压电。（ ）

A. 正确 B. 错误

47. 测量电压超出人体安全电压阈值时，最好使用单手测量，避免发生意外时，电流流过心脏（ ）。

A. 正确 B. 错误

48. 实车测量高压时，万用表的量程必须要大于实车电池包电压。

（ ） A. 正确 B. 错误

49. 新能源汽车发生火灾时，属于电火，需确保自身安全才能进行扑火工作（ ）。 A. 正确 B. 错误

50. 人体在干燥时的电阻约2000Ω左右，这是一个很大的阻值，所以在干燥的时候，人体实际可以挣脱高压电。（ ） A. 正确 B. 错误

51. 根据国标 GB/T18488.2-2015，测量驱动电机定子绕组阻值结束后，每个回路应对接地的壳体作电气连接使其放电。（ ）

A. 正确 B. 错误

52. 新能源汽车保养的重点在于大三电，其他项目不需要保养。（ ）

A. 正确 B. 错误

53. 新能源汽车一级维护项目里面没有制动系统，制动系统不是新能源汽车维护项目。（ ） A. 正确 B. 错误

54. 新能源汽车仍然是汽车，其与传统汽车相同的部件，保养项目可以参照传统汽车的维护标准。（ ） A. 正确 B. 错误

55. 一辆行驶5万公里的新能源汽车保养项目有更换变速箱油、更换电机冷却液检测高压系统绝缘。（ ） A. 正确 B. 错误

56. 一级维护可以不需要监护人，由技师独立完成所有的维护项目。（ ） A. 正确 B. 错误

57. 二级维护中，对高压系统的维护必须得到检验员的检查签字才算作业完成。（ ）

A. 正确 B. 错误

58. 新能源汽车首保时需要检查或更换变速箱油。（ ）  
A. 正确 B. 错误
59. 营运性质的新能源汽车，在行驶一个月或者里程满一万公里的时候，需要对高压线束进行绝缘检测。（ ）  
A. 正确 B. 错误
60. 非营运新能源汽车的保养项目与营运新能源汽车不同。（ ）  
A. 正确 B. 错误
61. 非营运新能源汽车与营运新能源汽车的保养项目相同，但是保养周期存在差异。（ ）  
A. 正确 B. 错误
62. 在维护过程中，发现高压部件损坏，维护技师不能擅自进行维修。（ ）  
A. 正确 B. 错误
63. 日常维护只针对营运新能源汽车，非运营新能源汽车不需要进行日常维护。（ ）  
A. 正确 B. 错误
64. 在里程72000公里或者续航里程跌落的时候，需要对新能源汽车进行容量校准。（ ）  
A. 正确 B. 错误
65. 电机的维护项目只有绝缘检测和外观紧固检查（ ）。  
A. 正确 B. 错误
66. 维护过程中，不能直接对电机控制器进行绝缘测试。（ ）  
A. 正确 B. 错误
67. 电池包的绝缘检测需要整车厂的技术支持。（ ）  
A. 正确 B. 错误
68. 动力电池终身保修。（ ）  
A. 正确 B. 错误
69. 对动力电池的维护主要是外观检查和SOC校准。（ ）  
A. 正确 B. 错误
70. 动力电池SOC的校准是通过解码仪对SOC进行标定。（ ）

A. 正确 B. 错误

71. 驱动系统、充电系统、动力电池是纯电汽车特有的维护项目。( )

A. 正确 B. 错误

72. 充电系统的检查主要是观察车辆能否充电。( )

A. 正确 B. 错误

73. 省电是进行新能源汽车维护的一个重要目的。( )

A. 正确 B. 错误

74. 新能源汽车与传统汽车维护项目相同的只有更换变速箱油。( )

A. 正确 B. 错误

75. 对于高压系统的检查，一个最基本的标准就是工作正常。( )

A. 正确 B. 错误

76. 新能源汽车的空调系统维护标准只有一部分与传统汽车相同，涉及高压部分的维护属于新能源汽车特有的维护项目。( )

A. 正确 B. 错误

77. 动力电池包维护是可以通过解码仪直接读取绝缘阻值，判断电池包状态。( )

A. 正确 B. 错误

78. 容量校准通过深度放电，BMS重新计算SOC，确 SOC与续航里程对应。( )

A. 正确 B. 错误

79. 依照厂家标准，五万公里需要更换变速箱油，所以在四万公里的时候可以不用做变速箱的维护项目。( )

A. 正确 B. 错误

80. 电机冷却液和电池包冷却液因为直接与高压系统接触，所以需要特制的绝缘冷却液。( )

A. 正确 B. 错误

81. 使用中的电机，绝缘阻值判断标准为未大于 $0.5M\Omega$ 。( )

A. 正确 B. 错误

82. 对高压系统进行绝缘测试，判断标准为大于或等于 $20M\Omega$ 。( )

A. 正确 B. 错误

83. 电机冷却液的更换周期一般是四年或十万公里。（ ）  
A. 正确 B. 错误
84. 加注电机冷却液时，车辆需要启动，并且使驱动电机运转，带动冷却水泵循环冷却液。（ ）  
A. 正确 B. 错误
85. 充电系统的维护包括车载充电机动力电池包、DC-DC。（ ）  
A. 正确 B. 错误
86. 动力电池除电芯以外的部件一般是八年或十五万公里质保。（ ）  
A. 正确 B. 错误
88. 更换变速箱油时，变速箱油的规格选择需要参照维修手册。（ ）  
A. 正确 B. 错误
89. 更换冷却液时，冷却液的规格越高越好，可以保证冷却效果。（ ）  
A. 正确 B. 错误
90. 外界充电系统正常的标准是充电功率符合充电设备规格，充电过程不中断，SOC100%后 自动停止充电。（ ）  
A. 正确 B. 错误
91. 只要仪表无故障，就代表高压系统维护完成。（ ）  
A. 正确 B. 错误
92. 多数水冷式动力电池组的冷却系统也可以在低温环境下用作动力电池组的加热系统（ ）  
A. 正确 B. 错误
93. 纯电动汽车除了在动力源、驱动方式上与普通汽车不同外，其它系统部件完全相同（ ）  
A. 正确 B. 错误
94. 电池的SOC指的是电池的寿命。（ ）  
A. 正确 B. 错误
95. 万用表可以检查 VCU 的供电是否正常，包括ON档电常电。（ ）  
A. 正确 B. 错误
96. 万用表可以检查 OBD 诊断口与VCU的CAN总线线束连接是否正常。（ ）

A. 正确 B. 错误

97. SOC：可以分析电池的电量是否正常。（ ）

A. 正确 B. 错误

98. 电池组当前总电压可以分析电池当前放电电流、电流传感器、BMS是否正常。（ ）

A. 正确 B. 错误

100. 漏电传感器如果检测到绝缘阻值小于设定值时，它通过CAN线和硬线同时将漏电信号发给BMS，BMS进行漏电相关报警和保护控制。

（ ）

A. 正确 B. 错误

101. DC-DC替代了传统燃油车挂接在发动机上的12V发电机，和蓄电池并联给各用电器提供低压电源。（ ） A. 正确 B. 错误

102. 变频器总成内部为多层结构，主要由电容、智能动力模块反应器、MGECU等组成。（ ）

A. 正确 B. 错误

103. 将电源开关置于 OFF位置后，低压蓄电池负极端子断开后需要等待一定的时间才能检修车辆。（ ）

A. 正确 B. 错误

104. 接触高压系统的任何橙色线束、执行任何电阻检查、断开或重新连接任何连接器前，需断开低压电池负极。（ ）

A. 正确 B. 错误

105. 车载充电机（VTOG 或OBC）通过交流充电口与交流充电枪连接后，实现与交流供电设备连通，并最终实现交流充电。（ ）

A. 正确 B. 错误

106. 电池管理控制器的主要功能有充放电管理、接触器控制、功率控制、电池异常状态报警和保护、SOC/SOH计算、自检以及通讯功能。

（ ）

A. 正确 B. 错误

107. 电池信息采集器的主要功能有电池电压采样、温度采样、电池均衡、采样线异常检测等。（ ）

A. 正确 B. 错误

108. 电机高压线一般是连接控制器和电机的高压线。 ( )  
A. 正确 B. 错误
109. 变频器可以将电池的直流电 (DC) 转换成交流电 (AC)。 ( )  
A. 正确 B. 错误
110. 逆变器不能将电机产生的交流电 (AC) 整流成直流电 (DC)。  
( )  
A. 正确 B. 错误
111. 新能源汽车充电系统中充电接触器的作用是接通高压充电回路。  
( )  
A. 正确 B. 错误
112. SOC是当前动力电池剩余荷电量的简称。 ( )  
A. 正确 B. 错误
113. 恒压充电时是指充电过程中，充电电压始终保持不变的充电方法。 ( )  
A. 正确 B. 错误
114. 电阻消耗均衡法是通过与单体电池连接的电阻，将高于其他单体的能量释放，以达到各单体的均衡。 ( )  
A. 正确 B. 错误
115. 动力电池的绝缘电阻定义为：如果动力电池与地（车底盘）之间的某一点短路，最大（最坏情况下的）泄漏电流所对应的电阻。( )  
A. 正确 B. 错误
116. 电机可以将电能转换为机械能，也可以将机械能转换为电能。  
( ) A. 正确 B. 错误
117. 从动力分类来说，EV是纯电动，HEV是混合动力。 ( )  
A. 正确 B. 错误
118. 在充电过程中，为了冷却车载充电器，可能会自动接通电动冷却液泵和电子扇。 ( )  
A. 正确 B. 错误
119. 漏电的信号一定是一种CAN信号。 ( )  
A. 正确 B. 错误

120. 电池结构外形尺寸一定情况下，比容量要求越小。（ ）  
A. 正确 B. 错误
121. 电池内阻与电池容量大小无关。（ ）  
A. 正确 B. 错误
122. 一定放电条件下电池所能放出的电量总和称为电池能量。（ ）  
A. 正确 B. 错误
123. 开路电压是指开路状态下电池两极之间的电势差。（ ）  
A. 正确 B. 错误
124. 对于所有二次电池，放电电压都是一项重要指标。（ ）  
A. 正确 B. 错误
125. 一般而言，在低温或者是大电流放电时，终止电压比规定的高些。（ ）  
A. 正确 B. 错误
126. 电池放电初始时刻的（开始有工作电流）的电压称为初始电压。（ ）  
A. 正确 B. 错误
127. 电池的实际能量总是小于理论能量。（ ）  
A. 正确 B. 错误
128. 动力电池的质量比能量影响到电动汽车的整车质量和续航里程。（ ）  
A. 正确 B. 错误
129. 电池比功率越大，表示它可以承受的电流越大。（ ）  
A. 正确 B. 错误
130. 由于各种因素影响电池包实际比能量远小于理论比能量。（ ）  
A. 正确 B. 错误
131. 永磁同步电机中的永磁指的是定子绕组。（ ）  
A. 正确 B. 错误
132. 相对于铅酸及镍镉电池，锂离子电池是真正意义上的绿色电池。（ ）  
A. 正确 B. 错误

133. 燃料电池可以作为汽车的动力来源。 ( )  
A. 正确 B. 错误
134. 在星形连接的电路中，线电压等于相电压。 ( )  
A. 正确 B. 错误
136. 把交流电变成直流电的过程称为逆变。 ( )  
A. 正确 B. 错误
137. 整车控制器可以收集驾驶员加速踏板。油门等操作信号。 ( )  
A. 正确 B. 错误
138. 再生制动是电动汽车独有的在减速制动时将车辆的部分动能转化为电能，并存储在 存储装置中的功能。 ( )  
A. 正确 B. 错误
139. 在电动车的驱动中，电动机驱动分为单电动机型和多电动机型。 ( )  
A. 正确 B. 错误
140. 动力电池应该尽可能做得体积小。质量轻，以减小对续驶里程的不良影响。 ( )  
A. 正确 B. 错误
141. 对于电动汽车，动力电池包内如果出现单节电池电压压差过大会导致能量无法回馈。 ( )  
A. 正确 B. 错误
142. 漏电故障，系统无法检测具体哪个模块或负载引起的漏电。 ( )  
A. 正确 B. 错误
143. 高压配电箱内部含有各接触器，通过这些接触器的吸合和断开可实现动力电池包是否 与负载接通，其中接触器的吸合与断开主要由电池管理控制器控制。 ( )  
A. 正确 B. 错误
144. 电池温度低于0℃时，制动能量回馈功率小甚至没有回馈，主要是由于电池温度低，导致限制回馈。 ( )  
A. 正确 B. 错误

145. 车辆发生碰撞事故时，气囊ECU发出碰撞信号给BMS，控制整车高压断电。（ ）

A. 正确 B. 错误

146. 动力电池内部接触器烧结可能会造成车辆下电后电池包任有电输出。（ ）

A. 正确 B. 错误

147. 电机上标有用于明确识别和分配的拓印号，电机拓印号与内燃机类似，获得主管部门批准时也需要该拓印号。（ ）

A. 正确 B. 错误

149. 新能源汽车中高压线缆黄色的警告标记表示一直存在高压。（ ）

A. 正确 B. 错误

150. 绝缘监控电路的作用是监控高压电路漏电电流。（ ）

A. 正确 B. 错误

151. 高压互锁用于检测整车高压系统电缆连接情况，当检测到异常信号时，电子装置促使整个高压系统关闭。（ ）

A. 正确 B. 错误

152. 在整车上OK电之前，电机控制器也需要对码。如果电机控制器未进行匹配，整车是无法上OK电的。（ ）

A. 正确 B. 错误

153. 动力电池管理器检测到电池包数据异常时，将不允许整车上高压电。（ ）

A. 正确 B. 错误

154. CC信号连接中，整车可以正常充电。（ ）

A. 正确 B. 错误

155. 电机控制器电源断路，整车可以正常行驶。（ ）

A. 正确 B. 错误

156. BMS电源断路整车可以正常行驶。（ ）

A. 正确 B. 错误

157. 未插枪，仪表充电指示灯亮，一定是CC搭铁。（ ）

A. 正确 B. 错误

158. 未插枪，仪表充电指示灯亮，可能是充电指示灯控制线搭铁。（  
）

A. 正确 B. 错误

159. 高压互锁锁止的原因一定是高压插接件松脱。（  
）

A. 正确 B. 错误

160. 高压互锁检测线路断开一定会造成上电失败。（  
）

A. 正确 B. 错误

161. 低压插接件松脱有可能会造成高压互锁锁止。（  
）

A. 正确 B. 错误

162. 严重漏电信号被拉低，整车会瞬间断电。（  
）

A. 正确 B. 错误

163. 一般漏电信号拉低对整车无影响。（  
）

A. 正确 B. 错误

164. 充电设备不接地线一样可以为整车充电。（  
）

A. 正确 B. 错误

165. 电源短路可能会造成保险烧毁（  
）。

A. 正确 B. 错误

166. BMS的CAN线断路可能会引起CAN网络崩溃。（  
）

A. 正确 B. 错误

167. 电机控制器CAN线断路可能会引起CAN网络崩溃。（  
）

A. 正确 B. 错误

168. 网关电源短路可能会引起CAN网络崩溃。（  
）

A. 正确 B. 错误

169. 动力系统故障灯点亮的原因一定出在电池管理器。（  
）

A. 正确 B. 错误

170. 整车无冷风一定是因为压缩机不工作。（  
）

A. 正确 B. 错误

171. 整车无电可能是因为蓄电池负极未装。（  
）

A. 正确 B. 错误

172. CAN-H对CAN-L的电阻值为60 Ω，此通讯网络一定正常。（ ）

A. 正确 B. 错误

173. 接触器控制线只有在接触器工作的时候拉低。（ ）

A. 正确 B. 错误

174. CP信号决定充电功率。（ ）

A. 正确 B. 错误

175. 高压上电成功一定可以充电。（ ）

A. 正确 B. 错误

176. 可以交流充电一定可以上电成功。（ ）

A. 正确 B. 错误

177. 动力电池故障灯亮起肯定是因为电池包温度过高。（ ）

A. 正确 B. 错误

178. DC-DC 不工作最终会造成全车无电。（ ）

A. 正确 B. 错误

179. 漏电传感器不工作短时间内不会影响整车上电。（ ）

A. 正确 B. 错误

180. 接触器烧结会损伤高压用电器。（ ）

A. 正确 B. 错误

181. 接触器烧结检测的执行单元是 OBC。（ ）

A. 正确 B. 错误

182. 智能钥匙不能解锁车辆一定是钥匙没电。（ ）

A. 正确 B. 错误

183. 智能钥匙没电一定不能启动车辆。（ ）

A. 正确 B. 错误

184. 在车辆交流充电口可以测到CP对搭铁有12V电压。（ ）

A. 正确 B. 错误

185. CC对CP是导通的。（ ）

A. 正确 B. 错误

186. 控制模块电源短路与保险无直接关系，只会造成模块无法工作。  
( )  
A. 正确 B. 错误
187. 主接触器烧结不影响预充。( )  
A. 正确 B. 错误
188. 接触器是高压电路通断控制的关键。( )  
A. 正确 B. 错误
189. 按照2019新能源乘用车补贴标准，续航里程超过250km，即可一次性享受1.8万元的国家财政补贴。( )  
A. 正确 B. 错误
190. 按照 2019 新能源乘用车补贴标准，对于私人购买非营运的新能源乘用车，不再享受国家财政补贴。( )  
A. 正确 B. 错误
191. 新能源乘用车补贴政策对动力电池系统的质量能量密度没有任何要求。( )  
A. 正确 B. 错误
192. 根据最新的法规政策，插电式混合动力汽车不在列入乘用车补贴政策范围内。( )  
A. 正确 B. 错误
193. 从2019年开始，对营运里程有要求的车辆，完成销售上牌后即预拨一部分资金，满足里程要求后，可按程序申请清算。( )  
A. 正确 B. 错误
194. 按照《节能与新能源汽车技术路线图》规划，到2025年充电桩保有量将超过2000万个。( ) A. 正确 B. 错误
195. 2030年前我国将基本建成智能网联汽车产业链与智慧交通体系。  
( )  
A. 正确 B. 错误
196. 2020 年将实现电池单体成本0.6元/Wh，系统成本1.0元/Wh。  
( )  
A. 正确 B. 错误

197. 根据国标 GB/T20234, 充电枪在锁止状态下, 施加200N的拔出外力时, 连接不应断开, 且锁止装置不得损坏。 ( )

A. 正确 B. 错误

198. 环境感知系统是智能网联汽车中感知、决策与执行的核心组成部分。 ( ) A. 正确 B. 错误

199. 环境感知系统的组成部分包括信息采集单元、信息处理单元和信息传输单元。 ( ) A. 正确 B. 错误

200. 随着智能驾驶的发展, 车辆上搭载的传感器数量呈减少趋势。 ( ) A. 正确 B. 错误

201. 毫米波雷达在雨雾天气下仍具有较强的探测能力, 因此适用于全天候环境感知。 ( ) A. 正确 B. 错误

202. 视觉传感器不适合用于识别交通标志和车道线。 ( )  
A. 正确 B. 错误

203. 超声波传感器主要应用于自动泊车系统, 结构简单、成本较低。 ( ) A. 正确 B. 错误

204. 视觉传感器主要通过获取图像信息来识别环境中的物体, 实现智能网联汽车对环境的感知。 ( ) A. 正确 B. 错误

205. 双目摄像头相比单目摄像头能更精确地计算目标距离, 但计算复杂度更高。 ( )

A. 正确 B. 错误

206. 红外摄像头在白天成像效果优于可见光摄像头, 因此被广泛用于白天场景感知。 ( ) A. 正确 B. 错误

207. 单目摄像头可通过小孔成像原理进行目标距离的估算。 ( )  
A. 正确 B. 错误

208. 目标检测算法的核心是根据图像内容进行分类和位置定位。 ( ) A. 正确 B. 错误

209. 单目摄像头无需识别物体类别即可完成精准测距。 ( )
210. A. 正确 B. 错误
211. 毫米波雷达只能测距，不能测速度和角度。 ( )
212. A. 正确 B. 错误 .
213. 毫米波雷达能在复杂环境中实现目标检测与距离测量。 ( )
- A. 正确 B. 错误
214. 毫米波雷达的工作频段通常高于24GHz。 ( )
- A. 正确 B. 错误
215. 毫米波雷达可通过频率调制连续波技术实现测速。 ( )
- A. 正确B. 错误
216. ADSF框架下的图像推理结果必须经过发送接口（Send）发送至下游模块。 ( )
- A. 正确 B. 错误
217. 毫米波雷达根据安装位置可分为前向、侧向和后向。 ( )
- A. 正确 B. 错误
218. 毫米波雷达可以通过多普勒效应实现对目标速度的测量。 ( )
- ) A. 正确 B. 错误
219. 毫米波雷达安装时无需考虑与路面的夹角，只要安装牢固即可。 ( ) A. 正确 B. 错误
220. 激光雷达是一种基于激光束实现目标测距与成像的传感器。 ( ) A. 正确 B. 错误
221. 激光雷达的核心组成包括激光发射器、接收器、扫描机构和信号处理单元。 ( ) A. 正确 B. 错误
222. 激光雷达可实现高精度三维建图，因此被广泛应用于高精地图构建与定位。 ( ) A. 正确 B. 错误

223. 激光雷达通过激光束扫描环境获取三维点云信息。 ( )  
A. 正确 B. 错误
224. 激光雷达常用于构建高清地图与环境建模。 ( )  
A. 正确 B. 错误
225. 激光雷达的关键指标包括扫描频率、线数和精度。 ( )  
A. 正确 B. 错误
226. 多线激光雷达可覆盖更宽广的感知视角。 ( )  
A. 正确 B. 错误
227. 单线激光雷达主要用于获取二维平面信息，适用于障碍物检测与距离估计。 ( ) A. 正确 B. 错误
228. 多线激光雷达通过多组激光发射与接收模块同时采集点云，实现空间感知。 ( ) A. 正确 B. 错误
229. MSOP和DIFOP是多线激光雷达中常见的数据报文类型，用于传输点云和配置信息。 ( ) A. 正确 B. 错误
230. 超声波雷达是一种利用超声波反射回波进行距离检测的传感。 ( ) A. 正确 B. 错误
231. 超声波雷达适合用于远距离障碍物检测和高速环境感知。 ( ) A. 正确 B. 错误
232. APA系统使用的超声波雷达通常支持侧向测距和自动泊车功能。 ( ) A. 正确 B. 错误
233. 超声波信号易受温度、风速等环境因素影响。 ( )  
A. 正确 B. 错误
234. 超声波雷达属于短程低成本感知设备。 ( )  
A. 正确 B. 错误
235. 车辆四周布置多个超声波传感器可实现全方位检测。 ( )

A. 正确 B. 错误

236. 超声波雷达测距主要基于回波时间与声速之间的乘积关系进行距离估算。 ( ) A. 正确 B. 错误

237. 超声波雷达在高温或极寒环境中测距性能完全不受影响。 ( ) A. 正确 B. 错误

238. 超声波雷达适用于短距离障碍物检测。 ( )

A. 正确 B. 错误

239. 超声波传感器可以安装于汽车前后保险杠。 ( )

A. 正确 B. 错误

240. 超声波测距是基于回波时间差计算距离的。 ( )

A. 正确 B. 错误

241. 智能汽车的初级阶段是具有先进驾驶辅助系统的汽车，终极目标是无人驾驶汽车。 ( ) A. 正确 B. 错误

242. GPS系统由空间部分、地面控制部分和用户部分三大组成部分构成。 ( ) A. 正确 B. 错误

243. GNSS系统中，GPS、GLONASS和北斗系统可实现全球任意位置的精准定位。 ( )

A. 正确 B. 错误

244. GPS定位需要至少四颗卫星来确定用户的三维位置与时间。 ( ) A. 正确 B. 错误

245. GPS模块通过串口通信将定位信息以NMEA格式传输给上位机。 ( ) A. 正确 B. 错误

246. 在城市高楼密集区域，GPS信号容易发生遮挡和多路径干扰。 ( ) A. 正确 B. 错误

247. GPS通过计算与多颗卫星的伪距来定位。 ( )

A. 正确 B. 错误

248. 卫星信号受地形和建筑遮挡时会造成定位漂移。（ ）

A. 正确 B. 错误

249. GPS模块输出数据通常采用NMEA标准协议。（ ）

A. 正确 B. 错误

250. 差分定位技术可以提升GPS的精度和可靠性。（ ）

A. 正确 B. 错误

251. 车载GPS接收模块通常集成多种通信接口。（ ）

A. 正确 B. 错误

252. 惯性导航系统（INS）可以在无外部信号的情况下实现连续定位。（ ） A. 正确 B. 错误

253. IMU通常包括加速度计和陀螺仪两类传感器。（ ）

A. 正确 B. 错误

254. IMU可以通过加速度和角速度的积分实现位置与姿态估计。

（ ） A. 正确 B. 错误

255. 组合导航系统可以利用GPS与IMU互补提升导航鲁棒性和精度。

（ ） A. 正确 B. 错误

256. 智能网联汽车采集和传输的信息种类多、数量大，必须采用信息融合技术才能保障实时性和准确性。

（ ） A. 正确 B. 错误

257. IMU可以提供角速度和加速度等运动信息。（ ）

A. 正确 B. 错误

258. 惯性导航系统可在没有GPS信号的环境中短时运行。（ ）

A. 正确 B. 错误

259. IMU输出的姿态角可用于车辆航向判断。（ ）

A. 正确 B. 错误

260. 多源传感器融合是将多个传感器采集的信息进行整合以提升环境感知能力。 ( ) A. 正确 B. 错误

261. 多源融合系统可在提高信息准确性的同时降低系统可靠性。 ( ) A. 正确 B. 错误

262. 融合技术的冗余性意味着多个传感器能感知相同对象，提升安全性。 ( ) A. 正确 B. 错误

263. 激光雷达具备高精度深度感知能力，但缺乏丰富的纹理信息。 ( ) A. 正确 B. 错误

264. 视觉图像可提供物体外观信息，但在强光和黑暗环境下易失效。 ( ) A. 正确 B. 错误

265. IMU误差会随时间积累，影响最终的定位结果。 ( )  
A. 正确 B. 错误

266. 智能网联汽车融合了自动驾驶技术和车联网技术，具备感知、决策和执行功能。 ( ) A. 正确 B. 错误

267. 自动驾驶汽车等级划分标准是由SAE国际自动机工程师学会提出的。 ( )

A. 正确 B. 错误

268. L0级自动驾驶表示汽车在任何条件下都可实现完全自动驾驶。 ( ) A. 正确 B. 错误

269. 发展智能网联汽车有助于缓解交通拥堵、提升道路安全和交通效率。 ( ) A. 正确 B. 错误

270. 智能网联汽车的系统结构不包括执行层和决策层。 ( )  
A. 正确 B. 错误

271. 智能网联汽车仿真测试是基于计算机软件平台，对车辆及其环境的行为进行虚拟再现与验证的方法。

( ) A. 正确 B. 错误

272. 传统实车测试具有高成本、低效率和安全风险等缺点，难以满足大规模测试需求。( ) A. 正确 B. 错误

273. PanoSim是国产自主研发的智能网联汽车仿真平台，支持多场景仿真测试和传感器集成。( ) A. 正确 B. 错误

274. 智能网联汽车仿真测试无法重现高风险极限场景，因此只能作为辅助验证手段。( ) A. 正确 B. 错误

275. PanoSim支持包括离线仿真、SIL、HIL在内的多种仿真形式，适用于ADAS与自动驾驶算法的开发测试。

( ) A. 正确 B. 错误

276. PanoSim软件的动力学模型精度较低，无法满足非线性系统建模需求。( ) A. 正确 B. 错误

277. SensorBuilder模块可用于添加激光雷达、摄像头、超声波雷达等多种传感器。

( ) A. 正确 B. 错误

278. 虚拟场景在仿真环境中构建，其测试成本相较于实车测试更高。

( ) A. 正确 B. 错误

279. 测试场景的多样性和稀有性会直接影响智能网联汽车测试结果的全面性与安全性。( ) A. 正确 B. 错误

280. 城市快速路不设十字路口，具备高通行能力和连通主干道的匝道设计。( ) A. 正确 B. 错误

281. FieldBuilder支持用户通过拼接Block卡片快速搭建测试场地，并自动构建可视化地图。( ) A. 正确 B. 错误

282. NETEDIT是PanoSim内置用于路网编辑的软件，支持自定义节点与交通流设定。（ ） A. 正确 B. 错误
283. PanoSim中的静态障碍物仅包含交通锥和栏杆，不支持多种设置与复制操作。（ ） A. 正确 B. 错误
284. 车辆动力学建模是智能网联汽车开发测试的核心基础之一。（ ） A. 正确 B. 错误
285. GNSS系统主要由空间段、地面控制段和用户段三部分组成。（ ） A. 正确 B. 错误
286. IMU惯性测量单元主要由加速度计和陀螺仪组成，能输出车辆的加速度和角速度信息。（ ） A. 正确 B. 错误
287. 像素越高的摄像头在低光照条件下成像效果一定更好。（ ） A. 正确 B. 错误
288. 在PanoSim中配置摄像头时，可以设置视角、分辨率和帧率等参数。（ ） A. 正确 B. 错误
289. AEB系统在碰撞发生前通过主动制动来减少或避免碰撞，属于主动安全系统。（ ） A. 正确 B. 错误
290. AEB系统主要通过GPS与车载通信技术判断前方障碍物是否存在。（ ） A. 正确 B. 错误
291. 毫米波雷达和摄像头组合能提高AEB系统目标识别的准确性与多样性。（ ） A. 正确 B. 错误
292. AEB功能的激活阈值是通过感知系统自动设定并不可调整。（ ） A. 正确 B. 错误
293. ACC系统能够在无前车时保持设定车速，在有前车时实现自动跟车功能。（ ） A. 正确 B. 错误

294. 超声波雷达会受到天气和温度变化的影响，最大测试距离一般只有二十米。（ ） A. 正确 B. 错误
295. ACC系统中的加减速决策完全不依赖驾驶员，属于L3级自动驾驶。（ ） A. 正确 B. 错误
296. ACC算法在设定速度范围内不会因前方目标而主动调整车速。（ ） A. 正确 B. 错误
297. APA系统能够在驾驶员不介入的情况下自动完成整个泊车过程。（ ） A. 正确 B. 错误
298. APA平行泊车过程中，车位识别模块主要通过传感器采集车位尺寸与障碍物信息。 A. 正确 B. 错误
299. APA系统通常在高速状态下运行，因此控制精度要求较低。（ ） A. 正确 B. 错误
300. PanoSim平台支持车位构建、传感器加载、算法调试和结果评估等完整流程。 A. 正确 B. 错误
301. V2X技术支持车辆与其他车辆、行人及基础设施进行信息交互，以提升交通安全与效率。（ ） A. 正确 B. 错误
302. 激光雷达获取的信息量丰富，可直接获取目标的距离、角度、反射强度、速度等信息，生成目标多维度图像。（ ） A. 正确 B. 错误
303. V2X的发展能在保障行人安全方面发挥重要作用，例如提前识别交叉路口的行人活动。（ ） A. 正确 B. 错误
304. PanoSim平台目前无法支持V2X传感器模型加载，只能用于环境建模。（ ） A. 正确 B. 错误
305. V2X的发展仍面临隐私泄露和基础设施不完善等挑战。（ ） A. 正确 B. 错误

306. SIL是一种基于模拟环境进行软件测试的方法，广泛应用于智能驾驶开发早期阶段。（ ） A. 正确 B. 错误
307. SIL测试需要依赖于真实的硬件和传感器才能完成。（ ）  
A. 正确 B. 错误
308. SIL测试只适用于测试驾驶辅助硬件的性能。（ ）  
A. 正确 B. 错误
309. V字开发模型可以对应各种在环测试阶段，包括MIL. SIL. HIL等。（ ） A. 正确 B. 错误
310. SIL测试只能逐条手动执行用例，无法并行测试多个功能模块。（ ） A. 正确 B. 错误
311. HIL是一种通过连接真实控制器与模拟测试系统进行嵌入式软件测试的方法。（ ） A. 正确 B. 错误
312. HIL测试完全依赖物理道路测试，无法进行虚拟仿真。（ ）  
A. 正确 B. 错误
313. 实时处理单元是HIL测试系统的核心，负责模拟车辆电子设备的行为。（ ） A. 正确 B. 错误
314. VIL是一种融合虚拟环境与真实车辆测试的整车级仿真测试技术。（ ） A. 正确 B. 错误
315. 车联网的发展目标之一是实现交通‘零伤亡’与‘零拥堵’。（ ） A. 正确 B. 错误
316. 狭义的车联网包括车与人之间的通信。（ ）  
A. 正确 B. 错误
317. TelemaTics就是车联网的完整定义。（ ）  
A. 正确 B. 错误
318. ETC系统是车联网的一个典型应用。（ ）

A. 正确 B. 错误

319. 车联网的概念起源于移动互联网。（ ）

A. 正确 B. 错误

320. 车联网的发展受制于交通安全、通行效率与环境保护等多重需求的推动。（ ） A. 正确 B. 错误

321. 车联网的行驶安全应用包括安全信息通告、碰撞预警与安全驾驶辅助。 A. 正确 B. 错误

322. 交通管理类应用比行驶安全类应用对通信延迟要求更高。 A. 正确 B. 错误

323. 车辆可通过车-车通信实现远程故障诊断功能。（ ）

A. 正确 B. 错误

324. 车联网‘云-管-端’架构中的‘管’层主要负责数据感知。

（ ） A. 正确 B. 错误

325. 车联网的旅客子系统支持个性化出行服务。（ ）

A. 正确 B. 错误

326. 车联网网络层通过整合通信协议为上层应用提供透明传输。

（ ） A. 正确 B. 错误

327. CAN通信是一种多主控制、非破坏性的总线通信协议。（ ）

A. 正确 B. 错误

328. CAN-FD相比传统CAN支持更大的数据负载和更高的速率。

（ ） A. 正确 B. 错误

329. 传感器的本质功能是将非电信号转换为可处理的电信号。

（ ） A. 正确 B. 错误

330. 毫米波雷达的抗干扰能力普遍弱于视频传感器。（ ）

A. 正确 B. 错误

331. 交通感知传感器主要部署在道路或交通设施上。  
( ) A. 正确 B. 错误
332. 超声波传感器适合长距离高速行驶环境下目标检测。( )  
A. 正确 B. 错误
333. 多传感器融合能够提升感知精度并弥补单一传感器缺陷。  
( ) A. 正确 B. 错误
334. 北斗系统具备短报文通信和国际搜救能力, 区别于传统导航系统。( ) A. 正确 B. 错误
335. DSRC技术是一种支持双向、实时、高可靠通信的短程无线通信技术。( ) A. 正确 B. 错误
336. DSRC系统的通信流程通常分为建立连接、信息交换和释放连接三个阶段。( ) A. 正确 B. 错误
337. LTE-V2X通信可分为PC5接口通信和Uu接口通信两类。  
( ) A. 正确 B. 错误
338. PC5接口通信依赖于运营商蜂窝网络支持才能实现。( )  
A. 正确 B. 错误
339. CAN总线通信是一种多主控制的通信机制, 常用于车载控制器数据交换。( ) A. 正确 B. 错误
340. 汽车以太网的数据采集能力强于CAN总线, 适用于高带宽需求场景。( ) A. 正确 B. 错误
341. 蓝牙技术无法实现车内短距离数据传输。  
( ) A. 正确 B. 错误
342. Wi-Fi数据采集系统依赖于车载蜂窝通信网络。( )  
A. 正确 B. 错误

343. 车际网数据传输的目标是在车-车、车-车-人之间实现实时信息交互。 ( ) A. 正确 B. 错误
344. V2I通信仅适用于城市道路场景，无法应用于高速公路。 ( )  
A. 正确 B. 错误
345. V2V通信可以在无网络覆盖环境下工作。 ( )  
A. 正确 B. 错误
346. V2P通信只能通过蜂窝网络实现，无法依靠直连方式。 ( )  
A. 正确 B. 错误
347. V2X通信的关键是实现人-车-路-云之间的低延时，高可靠连接。  
( ) A. 正确 B. 错误
348. 车联网大数据具有体量大、类型多、处理速度快、价值密度低等典型特征。 ( ) A. 正确 B. 错误
349. 大数据技术的应用可为自动驾驶提供环境感知与决策支持。  
( ) A. 正确 B. 错误
350. 通用检测项目包括识别交通信号灯、行人、障碍物等。 ( )  
( ) A. 正确 B. 错误
351. V2X技术中，V2P是指车辆与道路之间的通信。 ( )  
A. 正确 B. 错误
352. 在FCW应用中，主车与远车必须具备短程通信能力才能实现预警。 ( ) A. 正确 B. 错误
353. V2X技术是实现高速公路电子不停车收费的关键技术之一。  
( ) A. 正确 B. 错误
354. 智能驾驶是实现汽车共享和产业升级的关键推动力量。 ( )  
A. 正确 B. 错误

355. SAE自动驾驶分级标准与中国标准在驾驶任务接管主体上完全一致。 ( ) A. 正确 B. 错误
356. 智能驾驶系统架构包括感知定位、决策规划和控制执行三个核心模块。 ( ) A. 正确 B. 错误
357. 中国智能驾驶标准不包含L0级的应急辅助功能。 ( )  
A. 正确 B. 错误
358. 智能驾驶计算平台是高阶智能驾驶的核心计算单元。 ( )  
A. 正确 B. 错误
359. 在硬件定义阶段，汽车的软硬件系统是完全解耦的。  
( ) A. 正确 B. 错误
360. 平台化和标准化是构建智能驾驶产业链的重要基础。  
( ) A. 正确 B. 错误
361. 目前我国在智能驾驶计算平台芯片领域已处于完全领先地位。 ( ) A. 正确 B. 错误
362. 自动驾驶芯片算力的提升是满足L4/L5级自动驾驶的基本前提。  
( ) A. 正确 B. 错误
363. 整车企业逐步放弃自研计算平台，而转向依赖第三方服务。  
( ) A. 正确 B. 错误
364. “CPU+XPU”的异构架构正成为智能驾驶SoC芯片的发展方向。  
( ) A. 正确 B. 错误
365. Linux系统是一种基于Unix的开源操作系统，广泛应用于服务器和嵌入式系统。 ( )  
A. 正确 B. 错误
366. 在Linux系统中，mkdir命令用于创建新目录。 ( )  
A. 正确 B. 错误

367. WSL可以让用户在Windows系统中使用原生Linux命令行环境。  
( ) A. 正确 B. 错误
368. MViz工具可用于可视化展示MDC传感器数据与感知结果。  
( ) A. 正确 B. 错误
369. MDS平台支持一站式管理、部署与调试智能驾驶工程项目。  
( ) A. 正确 B. 错误
370. MindStudio可用于AI模型开发与离线模型转换适配MDC平台。  
( ) A. 正确 B. 错误
371. MDC300F支持多种接口连接方案，可与不同传感器和执行单元建立通信链路。( ) A. 正确 B. 错误
372. 摄像头是一种被动探测的传感器，依赖外部光源完成环境感知。  
( ) A. 正确 B. 错误
373. 由于成本相对较低、算法成熟度高、体积小、功能多样化等优势，智能网联汽车上的视觉传感器安装数量较多。  
( ) A. 正确 B. 错误
374. 使用上位机配置激光雷达时，需确保其IP地址与上位机位于同一网段。( ) A. 正确 B. 错误
375. MViz可用于显示激光雷达点云图像，辅助验证雷达接入效果。  
( ) A. 正确 B. 错误
376. 激光雷达配置完成后，无需设置数据接收端口即可直接采集点云。( ) A. 正确 B. 错误
377. 激光雷达的点云数据无法用于障碍物检测与环境建图任务。  
( ) A. 正确 B. 错误
378. 激光雷达利用激光脉冲测距原理实现对环境的高精度三维建模。( ) A. 正确 B. 错误

379. 组合导航系统可将IMU和GNSS数据进行融合，提高定位精度。  
( ) A. 正确 B. 错误
380. IMU传感器采集的数据包括角速度和加速度信息。( )  
A. 正确 B. 错误
381. 高精度地图对于L4. L5 级别的智能网联驾驶是必选项，对于L3是可选项（对应ADAS地图是必选），对于L2. L1基本不需要。  
( ) A. 正确 B. 错误
382. 组合导航定位框架运行后可用于查看IMU传感器发布的实时数据。  
( ) A. 正确 B. 错误
383. 毫米波雷达通过发射和接收电磁波实现对目标的探测与测距。  
( ) A. 正确 B. 错误
184. MDC300F通过CAN FD接口完成毫米波雷达的数据接收。( )  
A. 正确 B. 错误
385. MDC300F支持接入多类型四合一摄像头接口。( )  
A. 正确 B. 错误
386. 摄像头首次接入MDC后必须通过配置文件修改才能完成显示。  
( ) A. 正确 B. 错误
387. MViZ不支持同时显示多个摄像头的视频通道。( )  
A. 正确 B. 错误
388. 基于华为MDC的开发流程包括应用设计、AP配置、代码生成等多个步骤。( ) A. 正确 B. 错误
389. ADSF框架是基于AdaptAive AUTOSAR标准构建的智能驾驶功能开发框架。( ) A. 正确 B. 错误

390. ADSF框架通过ADB API调用MDC底层能力进行感知与图像处理。  
( ) A. 正确 B. 错误
391. 在ADSF框架中, Config.yaml文件用于定义模块间通信逻辑与配置参数。( ) A. 正确 B. 错误
392. 在经典AUTOSAR平台中, 软件组件之间通信基于服务架构, 支持动态配置。( ) A. 正确 B. 错误
393. Adaptive AUTOSAR支持服务导向架构(SOA), 便于模块间的解耦与复用。( ) A. 正确 B. 错误
394. ADSF数据流配置通过配置文件直接定义输入输出接口与通信路径。( ) A. 正确 B. 错误
395. 目标检测任务的核心是检测图像中是否存在兴趣目标并进行分类定位。( ) A. 正确 B. 错误
396. Camera目标检测框架支持多个端口接收图像数据, 并输出检测结果至指定端口。( ) A. 正确 B. 错误
397. 基于ADSF框架的目标检测流程包括图像获取、预处理、推理及后处理步骤。( ) A. 正确 B. 错误
398. 在ADSF配置文件中, cameraInstanceID用于指定接收图像的端口编号。( ) A. 正确 B. 错误
399. 视觉感知任务中的目标检测通常用于识别图像中的物体类别及其位置。( ) A. 正确 B. 错误
400. 与激光雷达相比, 摄像头具有可识别颜色、成像分辨率高哪几、三维建图能力强优势。( ) A. 正确 B. 错误