

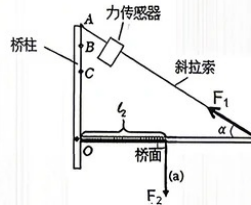
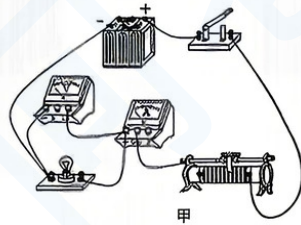
2026 年初中毕业升学模拟检测（科学答案）

一. 选择题

1	2	3	4	5	6	7	8	9	10
B	B	D	C	B	D	A	C	D	B
11	12	13	14	15					
D	C	A	A	C					

二. 填空题

16. (6分) (1) 节肢动物 (2) 辣椒苗 (3) C
17. (6分) (1) 水汽输送 (2) 二氧化碳 + 水 $\xrightarrow[\text{叶绿体}]{\text{光照}}$ 氧气 + 有机物 (葡萄糖)
- (3) C
18. (6分) (1) 静止 (2) 不变 (3) 9000
19. (4分) (1) D (2) 地球公转
20. (5分) (1) ②③ (2) 分化 C (3) 肾小管重吸收 (4) 肺泡数量多, 肺泡壁薄等
21. (6分) (1) 分解反应 (2) 太阳能
- (3) 将硫化氢中的氢元素也回收为高纯氢气, 而不是像传统方法那样转化为水浪费掉。
22. (8分) (1) 变小 (2) 12, 40 (3) 3.6
- ### 三. 实验和探究题
23. (6分) (1) 乙 (2) 水 (H₂O) (3) 过碳酸钠为固体, 便于携带、储存稳定; 相同时间内, 过碳酸钠比 5%过氧化氢产生氧气的体积更多。
24. (8分) (1) 细胞膜
- (2) 受热均匀, 温度易于控制 (或避免局部过热破坏有效成分)
- (3) 温度为 60℃ 时, 乙醇浓度在 50%~70% 范围内, 随着浓度升高提取率升高; 超过 70% 后, 提取率下降。
- (4) 温度过高导致乙醇挥发, 溶剂减少, 溶解能力下降 (或高温可能破坏黄酮结构)
25. (8分) (1) (见下图) (2) 10 (3) 4 (4) $U_0 \times \frac{U_1 - U_0}{R_0}$



26. (8分) (1) (2分) a. (如图)
- (2分) b. O 点可视为杠杆支点, 桥面重力为阻力, 斜拉索拉力为动力, O 点到斜拉索的距离 l 是动力臂。同一桥面水平静止时, 阻力和阻力臂均不变, 根据杠杆平衡条件 $F_1 l_1 = F_2 l_2$, 当夹角 α 减小时, 动力臂 l_1 变小, 动力 F_1 (拉力) 就会变大
- (2) 圆形 (1分);
- 比较序号 1、2 可得: 桥墩间距相同时, 截面为圆形的桥面稳固性比截面为三角形的桥面稳固性强 (1分); 比较序号 3、4 可得截面形状相同时, 桥墩间距越小, 桥面稳固性越强 (1

分)；比较序号 1、4，桥墩间距序号 4 的小，桥面稳固性却是序号 1 的强，说明当桥墩间距相同时，截面为圆形的桥面稳固性比截面为正方形的桥面稳固性强 (1 分)；所以稳固性最强的截面形状为圆形。

27. (8 分) 方案 A (大理石+稀盐酸)。反应速率适中，便于收集；而方案 B (碳酸钠+稀盐酸) 反应速率过快，不易控制。 $a \rightarrow b$

①C

②不正确。变瘪瓶中的溶液滴加 $\text{Ca}(\text{OH})_2$ 溶液变浑浊，只能证明溶液中含有 CO_3^{2-} ，但 CO_2 溶于水也会生成 H_2CO_3 ， H_2CO_3 也能与 $\text{Ca}(\text{OH})_2$ 反应生成 CaCO_3 沉淀。

四、综合题

28. (6 分) (1) 混合物 (2) $2\text{W} + 3\text{O}_2 \xrightarrow{\text{高温}} 2\text{WO}_3$ (3) 原子间存在引力

29. (8 分) (1) 变小 (2) N (北)； E、F

(3) (2) 最高液面在 A 处时， $R_2 = 300\Omega$ ；电流 I_1 达到最小值， $I_1 = 25\text{mA}$ ，依据欧姆

定律得： $I_1 = 25\text{mA} = \frac{U}{R_0 + R_1 + R_2} = \frac{10\text{V}}{50\Omega + R_1 + 300\Omega}$ ，解得 $R_1 = 50\Omega$ ；

(4) 液面升高； 措施：减小 R_1 或 增加线圈匝数

30. (8 分) (1) 导管 (2) 乙：乙中含有、氮、钾、磷等植物必须的元素，甲中碳酸钾和氯化钙反应，丙种硫酸镁和硝酸钙反应产生硫酸钙微溶物，这两种配方均使营养液的元素减少 (3) NH_3 (4) 磷肥

31. (6 分) 解：

(1) 机器人所受重力大小为： $G = mg = 50\text{kg} \times 10\text{N/kg} = 500\text{N}$ ，

机器人双脚站立在水平地面上时 $F = G = 300\text{N}$ ，

机器人对地面的压强为 $p = \frac{F}{S} = \frac{500\text{N}}{2 \times 0.02\text{m}^2} = 1.25 \times 10^4\text{Pa}$ 。

(2) $P = \frac{W}{t} = \frac{Gh}{t} = \frac{500\text{N} \times 1.5\text{m}}{2\text{s}} = 375\text{W}$

(3) 机器人运动过程中，腿部关节处的电机持续运转，电能转化为机械能的同时，部分电能会转化为内能；并且关节之间存在摩擦，摩擦力做功，将机械能转化为内能，这些热量使得关节温度升高。

32. (8 分) (1) Fe^{2+} H^+ (2) B (3) 铁会与硫酸铜发生反应，将铜置换出来。

(4) 47.6kg



添加小何领取更多资料

小何老师分享