

2023 青少年无人机技术水平测试 二级 模拟试题 1 （理论题）

单项选择题	判断题	总分
80	20	100

一、单项选择题（共 20 小题，每小题 4 分，共 80 分）

1. 以下哪个选项不是微型四旋翼无人机螺旋桨的常用材料？（ a ）
- A. 铝合金

B. 塑料

C. 尼龙

D. 碳纤维
2. 以下模块属于什么模块？（ b ）
- 

A. 飞行模块

B. 变量模块

C. 逻辑模块

D. 数学模块
3. 下列哪个模块可以控制无人机自旋（ c ）
- A. 

B. 

C. 

D. 
4. 无人机主要使用的是（ c ）空气动力的航空器。
- A. 等于

B. 轻于

C. 重于

D. 不确定
5. 以下哪个选项不是无刷电机的优点？（ c ）

- A. 能精确控制转速

B. 内部摩擦小

C. 能耗相对低

D. 噪音较小
6. 下列选项中，哪项不属于多旋翼无人机机架的组成部分？（ a ）
- A. 桨叶

B. 机臂

C. 脚架

D. 机舱
7. 下列关于无人机说法错误的选项是？（ b ）
- A. 多旋翼无人机至少有三个机臂

B. 无人机一定要通过无线电遥控设备控制

C. 无人机是一种不载人的飞行器

D. 无人机的小型化催发了民用无人机的诞生
8. 多轴飞行器的飞控硬件应尽量安装在飞行器的哪个部位？（ c ）
- A. 飞行器前部

B. 飞行器底部

C. 飞行器中心

D. 飞行器机翼
9. 以下哪个选项不是微型无人机采用空心杯电机的原因（ d ）
- A. 转速可精确控制

B. 体积较小

C. 启动制动快

D. 能耗相对低
10. 目前民用无人机所采用的动力系统通常为活塞式发动机和（ c ）

- A. 航空发动机

B. 涡轮发动机

C. 电动机

D. 涡桨发动机
11. 无人机电机的转速和螺旋桨的尺寸可根据什么大小来确定？（ c ）
- A. 电调

B. 电池

C. 轴距

D. 重量
12. 空机质量小于等于 7kg 的无人机属于哪种类型的无人机（ a ）
- A. 微型无人机

B. 小型无人机

C. 轻型无人机

D. 大型无人机
13. 以下哪个选项不是微型无人机采用空心杯电机的原因（ d ）
- A. 能耗相对低

B. 体积较小

C. 启动制动快

D. 转速可精确控制
14. 多轴飞行器的飞控硬件应尽量安装在哪个部位？（ c ）
- A. 飞行器前部

B. 飞行器底部

C. 飞行器中心

D. 飞行器机翼
15. 以下选项哪种不属于的“低小慢”航空器？（ d ）
- A. 轻型和超轻型飞机

B. 轻型和超轻型滑翔伞

C. 民用无人机

D. 军用无人机

16. 在下列哪种飞行情况下民用航空器可以飞越城市上空？
（ a ）
- A. 指定的航路必需飞越城市上空时
B. 能见地标的目视飞行时
C. 夜间飞行时
D. 以上都对
17. 以下哪些可以作为无人机的搭载设备？（ d ）
- A. 红外传感器
B. 陀螺仪
C. 激光测距仪
D. 以上选项都可
18. 悬停状态的四轴无人机如何实现向后移动？
（ c ）
- A. 纵轴右侧的螺旋桨减速，纵轴左侧的螺旋桨加速
B. 横轴前侧的螺旋桨减速，横轴后侧的螺旋桨加速
C. 横轴前侧的螺旋桨加速，横轴后侧的螺旋桨减速
D. 纵轴右侧的螺旋桨加速，纵轴左侧的螺旋桨减速
19. 世界第一架无人机产生年代是（ b ）
- A. 19 世纪 80 年代
B. 20 世纪 20 年代
C. 20 世纪 30 年代
D. 20 世纪 40 年代
20. 哪种无人机平台结构通常包括机架、支臂、脚架和云台等（ b ）
- A. 单旋翼 B. 多旋翼 C. 固定翼 D. 扑翼

二、判断题（共 10 小题，每小题 2 分，共 20 分）

1. 无人机速度慢，抗风和气流能力强，在大风和乱流的飞行中，飞机不易偏离飞行线路，容易保持平稳的飞行姿态。（×）
2. 编程中，不使用定高模块，就无法改变无人机的飞行高度。（×）
3. 为多旋翼无人机提供动力的电动机类型主要有无刷直流电机和空心杯有刷直流电机两种。（√）
4. 电机是由电动机主体和驱动器组成，在整个飞行系统中，起到提供动力的作用。（√）
5. 为多旋翼无人机提供动力的电动机类型主要有无刷直流电机和空心杯有刷直流电机两种。（√）
6. 编程中，不使用定高模块，就无法改变无人机的飞行高度。（×）
7. 无刷电机的基本结构与有刷电机相比，无刷电机没有转子和定子。（×）
8. 多旋翼无人机升空飞行的首要条件是动力，有了动力才能驱动旋翼旋转，才能产生克服重力所必需的升力。（√）
9. 螺旋桨是通过自身旋转，将电机转动功率转化为动力的装置。在整个飞行系统中，螺旋桨主要起到提供飞行所需的动能。（√）
10. 一般情况下，多旋翼飞行器可以通过调节不同电机的转速来实现 4 个方向上的运动。（√）