

青少年无人机技术水平测试 三级 模拟试题答案 （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. 多旋翼无人机升力产生的核心原理与（ B ）有关。  
A. 机身重量  
B. 螺旋桨旋转产生的空气流速差  
C. 电池电压  
D. 遥控器信号
2. 多旋翼无人机抵消反扭矩的关键设计是（ B ）。  
A. 增大电机转速  
B. 相邻螺旋桨反向旋转  
C. 减轻机身重量  
D. 增大电池容量
3. 无人机飞行姿态稳定的核心系统是（ B ）。  
A. 摄像头系统  
B. 飞控 + 陀螺仪 + 加速度计  
C. 遥控器系统  
D. 电池系统
4. 无人机姿态失控最可能损坏的部件是（ B ）。  
A. 摄像头  
B. 陀螺仪  
C. 电机  
D. 电池
5. 我国民用无人机无需申请飞行许可的空域是（ D ）。  
A. 管制空域  
B. 监视空域  
C. 报告空域  
D. 目视飞行空域
6. 以下不属于民用无人机禁飞区的是（ D ）。  
A. 机场净空区  
B. 军事管理区

- C. 政府机关上空  
D. 空旷操场
7. 民用无人机实名登记信息不包括（ D ）。  
A. 姓名  
B. 身份证号  
C. 无人机型号  
D. 家庭住址
8. 民用无人机违规飞行处罚依据主要是（ B ）。  
A. 道路交通安全法  
B. 民用无人机管理相关规定  
C. 刑法  
D. 教育法
9. 无人机锂电池循环寿命指的是（ A ）。  
A. 有效充放电次数  
B. 累计飞行时间  
C. 电池重量变化  
D. 电池电压波动
10. 无人机锂电池深度过放的直接后果是（ B ）。  
A. 延长使用寿命  
B. 电池鼓包、永久损坏  
C. 无明显影响  
D. 续航能力增强
11. 无人机 BMS 电池管理系统的功能不包括（ D ）。  
A. 过充保护  
B. 过放保护  
C. 平衡充电  
D. 提升飞行速度

12. 低温环境飞行无人机的主要影响是（ A ）。  
A. 续航时间缩短  
B. 续航时间延长  
C. 飞行速度加快  
D. 飞行稳定性更好
13. 锂电池长期高温暴晒易导致（ B ）。  
A. 电池更安全耐用  
B. 鼓包、起火风险  
C. 无任何影响  
D. 充电速度加快
14. 无人机指南针校准的主要目的是（ B ）。  
A. 提升拍摄清晰度  
B. 保证航向精准、抗磁场干扰  
C. 延长飞行续航  
D. 增强信号强度
15. 无人机飞控校准的常规顺序是（ A ）。  
A. 陀螺仪→水平→指南针  
B. 指南针→陀螺仪→水平  
C. 水平→指南针→陀螺仪  
D. 无固定顺序
16. 无人机飞行姿态漂移的主要原因是（ B ）。  
A. 飞控校准良好  
B. 磁场干扰、校准失效  
C. GPS 信号良好  
D. 电池电量充足
17. 无人机失控风险最高的环境是（ B ）。  
A. 开阔无遮挡场地  
B. 强电磁干扰区域  
C. 郊外空旷田野

D. 晴天无风天气

18. 无人机自动返航失效的主要原因是（ A ）。

- A. GPS 丢失 + 低电量
- B. 遥控器信号良好
- C. 电池电量充足
- D. 无风稳定环境

19. 航拍画面构图的基础原则是（ B ）。

- A. 飞行高度越高越好
- B. 三分法、保持水平线平稳
- C. 飞行速度越快越好
- D. 优先使用长焦镜头

20. 拍摄动态物体时，无人机应优先选择（ A ）。

- A. 高帧率拍摄
- B. 低帧率拍摄
- C. 长焦镜头
- D. 小光圈设置

二、判断题（共 10 小题，每小题 2 分，共 20 分）

1. 无人机升力来自螺旋桨上下表面的空气流速差。（ √ ）

2. 多旋翼无人机所有螺旋桨旋转方向完全相同。（ × ）

3. 目视飞行空域内飞行无人机无需申请许可。（ √ ）

4. 机场、军事区属于无人机绝对禁飞区。（ √ ）

5. 民用无人机实名登记必须填写真实信息。（ √ ）

6. 锂电池电量耗尽后再充电可保护电池。（ × ）

7. 低温环境会显著缩短无人机续航时间。（ √ ）

8. 指南针校准可减少无人机航向漂移问题。（ √ ）

9. 强电磁干扰区域飞行无人机更安全稳定。（ × ）

10. 航拍画面稳定优先于飞行高度和速度。（ √ ）