

青少年无人机技术水平测试 二级 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. 推动左摇杆向上，无人机将（ A ）。
- A. 上升
- B. 下降
- C. 左飞
- D. 右飞
2. 推动右摇杆向左，无人机将（ A ）。
- A. 向左飞行
- B. 向右飞行
- C. 上升
- D. 下降
3. 负责无人机姿态感知的核心部件是（ B ）。
- A. 电池
- B. 陀螺仪
- C. 螺旋桨
- D. 摄像头
4. 无人机气压计的主要作用是（ B ）。
- A. 测量飞行速度
- B. 测量飞行高度
- C. 检测电池电量
- D. 检测信号强度
5. 无人机 GPS 信号丢失时，会进入（ B ）。
- A. 手动模式
- B. 悬停模式
- C. 返航模式
- D. 失控模式
6. 无人机 “无头模式” 是指（ B ）。
- A. 无人机没有头部
- B. 忽略初始朝向，以遥控器方向为基准飞行
- C. 无法定位
- D. 仅能悬停

7. 无人机 “跟随模式” 是指（ B ）。
- A. 跟随遥控器移动
- B. 跟随指定目标移动
- C. 跟随其他无人机
- D. 跟随飞行轨迹
8. 无人机 “定点飞行” 功能是指（ B ）。
- A. 在指定地点悬停
- B. 飞往指定地点并悬停
- C. 在指定区域绕圈
- D. 返回指定地点
9. 入门级无人机螺旋桨常用材质是（ B ）。
- A. 金属
- B. 塑料
- C. 碳纤维
- D. 木质
10. 入门级无人机常用电机类型是（ B ）。
- A. 直流有刷电机
- B. 直流无刷电机
- C. 交流电机
- D. 步进电机
11. 无人机遥控器信号传输常用频段不包括（ D ）。
- A. 2.4GHz
- B. 5.8GHz
- C. 蓝牙
- D. 有线通信
12. 以下哪种情况会影响无人机 GPS 定位（ C ）。
- A. 晴天
- B. 阴天
- C. 室内无 GPS 信号
- D. 无风天气

13. 风速过大时，无人机飞行会（ A ）。
- A. 不稳定
- B. 更稳定
- C. 速度变快
- D. 续航变长
14. 遥控器摇杆灵敏度过高会导致（ B ）。
- A. 飞行更稳定
- B. 操作难度增加、易失控
- C. 飞行速度加快
- D. 续航延长
15. 保护无人机电池、防止过充过放的部件是（ C ）。
- A. 电机
- B. 飞控
- C. BMS 电池管理系统
- D. 摄像头
16. 飞行前无人机校准主要包括（ D ）。
- A. 指南针校准
- B. 陀螺仪校准
- C. 水平校准
- D. 以上都是
17. 以下哪种操作会导致无人机电机损坏（ B ）。
- A. 飞行前检查电机
- B. 电机卡异物后强行启动
- C. 飞行后清洁电机
- D. 避免电机暴晒

18. 无人机拍摄画面更清晰主要取决于（ A ）。
- A. 摄像头分辨率
 - B. 焦距长短
 - C. 飞行速度
 - D. 飞行高度
19. 无人机飞行中电池电量过低会（ A ）。
- A. 自动返航
 - B. 立即坠落
 - C. 继续飞行
 - D. 悬停不动
20. 城市上空飞行无人机的主要风险是（ B ）。
- A. 场地空旷安全
 - B. 高楼密集、信号干扰强
 - C. 人员稀少
 - D. 风力较小

二、判断题（共 10 小题，每小题 2 分，共 20 分）

1. 推动左摇杆左右可控制无人机旋转。（ √ ）
2. 陀螺仪负责感知无人机飞行姿态。（ √ ）
3. 无头模式可降低新手操作难度。（ √ ）
4. 大风环境下无人机飞行更稳定。（ × ）
5. 室内飞行无人机必须依赖 GPS 信号。（ × ）
6. BMS 电池管理系统可保护电池安全。（ √ ）
7. 强侧风会影响无人机飞行姿态稳定。（ √ ）
8. 电机卡异物后可继续飞行。（ × ）
9. 摄像头分辨率越高，拍摄画面越清晰。（ √ ）
10. 电池电量过低会触发无人机自动返航。（ √ ）