

青少年无人机技术水平测试 二级 模拟试题（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. 上升
B. 下降
C. 左飞
D. 右飞
2. 推动右摇杆向左，无人机将（ ）。
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（ ）。
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（ ）。
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（ ）。
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（ ）。
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（ ）。
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（ ）。
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（ ）。
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（ ）。
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（ ）。
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（ ）。
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. 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（ ）。
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（ ）。
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（ ）。
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（ ）。
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. 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. 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（ ）。
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。（ ）