

青少年无人机技术水平测试 二级 模拟试题 2 （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. 民用航空器在管制空域内飞行？（ c ）  
A. 可以自由飞行  
B. 可以在视野内自由飞行  
C. 必须取得空中交通管制单位的许可  
D. 只要飞行不超过无人机的极限高度即可
2. 以下关于无刷电机说法错误的是？（ a ）  
A. 1000kv 值无刷电机，外加 1V 电压，电机空转 1000 转/秒  
B. 无刷电机的转速用 kv 值来衡量  
C. 无刷电机主要由定子、转子、永磁铁和控制电路组成  
D. 无刷电机需要配合无刷电调使用
3. 以下哪个选项不是催生民用无人机诞生的原因（ b ）  
A. 无人机更加小巧  
B. 无人机因功能多价格更加昂贵  
C. 无人机携带更加方便  
D. 无人机性能更加稳定
4. 军用无人机多采用哪种类型（ c ）  
A. 无人飞艇  
B. 多旋翼无人机  
C. 固定翼无人机  
D. 无人直升机
5. 《中华人民共和国民用航空法》自什么时间起施行（ b ）  
A. 1996 年 1 月 1 日  
B. 1996 年 3 月 1 日  
C. 1997 年 1 月 1 日  
D. 1997 年 3 月 1 日
6. 关于下列程序，哪个选项说法正确？（ a ）



A. 无人机会降落到起点  
B. 无人机不会降落到起点  
C. 无人机会向前飞行两秒  
D. 无人机只起飞降落了

7. 下列不属于无人机系统的是？（ d ）  
A. 飞行器平台  
B. 地面配套设施  
C. 导航飞控系统  
D. 飞行员

8. 下图属于什么模块（ b ）  


A. 飞行模块  
B. 逻辑模块  
C. 变量模块  
D. 数学模块

9. 编程控制无人机从起飞开始，飞行一个正五边形并降落，至少需要执行几个流程？（ c ）  
A. 5                  B. 6                  C. 7                  D. 11

10. 下列哪个部件不会直接与无人机的飞控相连（ c ）  
A. 电池  
B. 点调  
C. 桨叶  
D. 接收器
11. 以下关于无刷电机说法错误的是（ c ）  
A. 无刷电机需要配合无刷电调使用  
B. 无刷电机的转速用 kv 值来衡量  
C. 1000kv 值无刷电机，外加 1V 电压，电机空转 1000 转/秒  
D. 无刷电机主要由定子、转子、永磁铁和控制电路组成
12. 以下关于锂电池使用说法错误的选项是？（ b ）  
A. 不过充  
B. 低温时使用可直接使用  
C. 防低温  
D. 不满电保存
13. 轴飞行器的飞控硬件尽量安装在（ 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
14. 多旋翼无人机在以下哪些场景中得到了应用？（ d ）  
A. 航拍  
B. 快递物流  
C. 农业植保  
D. 以上都是
15. 下列哪个部件不会直接与无人机的飞控相连？（ d ）  
A. 电池                                  B. 点调  
C. 接收器                                D. 桨叶

16. 以下哪个选项关于无人机说法错误的是？（ c ）

- A. 多旋翼无人机至少有三个机臂
- B. 无人机的小型化催发了民用无人机的诞生
- C. 无人机一定要通过无线电遥控设备控制
- D. 无人机是一种不载人的飞行器

17. 民用航空器在管制空域内飞行（ c ）

- A. 可以自由飞行
- B. 可以在视野内自由飞行
- C. 必须取得空中交通管制单位的许可
- D. 只要飞行不超过无人机的极限高度即可

18. 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

19. 以下哪个无人机不是我国的无人机？（ b ）

- A. “利剑 ”
- B. “鳐鱼 ”
- C. “翔龙 ”
- D. “翼龙”

20. 下列哪个模块可以控制无人机自旋（ c ）



A.



B.



C.



D.

二、判断题（共 10 小题，每小题 2 分，共 20 分）

- 1. 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。（√）
- 2. 遥控无人机着陆时，顺风较大时，收油门应适当延后，收油门动作应适当减慢。（×）
- 3. 轻型和超轻型飞机、滑翔机、三角翼、热气球、军用无人机等属于“低慢小”航空器。（×）
- 4. 空心杯电动机属于直流、永磁、伺服微特电机，与普通电机的主要区别是采用无铁芯转子，也叫空心杯型转子。（√）
- 5. 无人机轴距指的是对角线电机的距离。（×）
- 6. 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。（√）
- 7. 四旋翼无人机一般采用电池作为动力来源。（√）
- 8. 无人机通常采用无线电远程控制。（√）
- 9. 最大起飞重量大于等于 2.5kg 的无人机将实行实名制。（×）
- 10. 多旋翼无人机升空飞行的首要条件是动力。（√）