

青少年人工智能技术水平测试 二级 模拟试卷（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. 机器人各部分中被称作机器人的大脑，能够分析机器人收集到的各种信息，并对机器人身体各部分下达各种命令部分是（ ）

A. 控制部分
B. 感觉部分
C. 驱动部分
D. 执行部分
2. 人脸识别技术是利用人体面部各器官及特征部位进行判断的, 一般要求判断时间（ ）

A. 低于 1S
B. 1~2S
C. 2~3S
D. 3S 以上
3. 下列不是人脸识别优势的是（ ）

A. 自然性
B. 非接触性
C. 低精度
D. 高直观性
4. 蜗轮蜗杆结构常用来传递两（ ）之间的运动和动力

A. 平行轴
B. 交错轴
C. 相切轴
D. 垂直轴
5. 以前电视串台、画面上有雪花、电话杂音太大的原因是受到各种电磁信号和环境变化的干扰，使（ ）可能变样

A. 数字接口
B. 模拟接口
C. 数字信号
D. 模拟信号
6. 下列对蜗轮蜗杆结构的特点描述不正确的是（ ）

A. 加速
B. 减速
C. 单向传导
D. 省力
7. 超声波传感器、颜色传感器等传感器属于机器人的哪个部分（ ）

A. 控制部分
B. 感觉部分
C. 驱动部分
D. 执行部分
8. 科学卫星是（ ）

A. 用于实验或测试的卫星
B. 作为电信中继站的卫星
C. 能够摄取气象资料的卫星
D. 以上均是
9. 太阳能电池也叫光电池，是由以下什么材料制作而成的（ ）

A. 超导体 B. 导体 C. 半导体 D. 绝缘体
10. 滑动摩擦力的大小与接触面的粗糙程度和下列哪一因素有关（ ）

A. 物体重心
B. 物体位置
C. 压力大小
D. 重力大小
11. 棘轮结构是由棘轮和棘爪组成的一种什么机构（ ）

A. 单向持续运动
B. 单向间歇运动
C. 双向持续运动
D. 双向间歇运动
12. 电路中的信号输入和输出是有一定逻辑关系的，输入的情况只有 0 和 1，输出的情况为（ ）

A. 0
B. 1
C. 0 和 1
D. 任意实数
13. 如果我们用代数式的形式来表达逻辑关系，那么我们就得到了（ ）

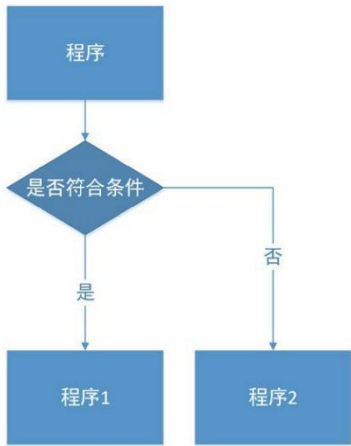
A. 真值表
B. 逻辑关系式
C. 数学关系式
D. 真值表达式
14. 节拍菜单中, 每拍时间最长是（ ）

A. 四分之一拍
B. 八分之一拍
C. 整拍
D. 双拍
15. 人脸识别通过下列哪种方式，不断提高识别准确性（ ）

A. 提高技术
B. 采集、积累大量人脸图像相关数据
C. 更新仪器的精确度
D. 信息传送通道

16. 重力的施力物体是（ ）
- A. 地球
B. 地表
C. 地壳
D. 地心
17. 模拟信号转化成数字信号过程中把量化好的信号直接用下列哪种来表示（ ）
- A. 十六进制数
B. 十进制数
C. 八进制数
D. 二进制数
18. 任意一个程序中，必备的的结构是（ ）
- A. 循环结构
B. 分支结构
C. 顺序结构
D. 不存在

19. 图中执行流程为（ ）



- A. 循环结构
B. 分支结构
C. 顺序结构
D. 树状结构
20. 我们乘坐的汽车上，点火装置一般用的是（ ）
- A. 碱性电池
B. 镍氢电池
C. 铅酸电池
D. 锂电池

二、判断题（共 10 小题，每小题 2 分，共 20 分）

1. 蜗轮蜗杆具有双向传导特性。（ ）
2. 模拟信号可以任意放大不失真。（ ）
3. 定滑轮是一种等臂杠杆。（ ）
4. 重力的受力点在物体的中心。（ ）
5. 动滑轮既能改变力的方向，也能省一半的力。（ ）
6. 红色和黄色的 LED 导通电压较低。（ ）
7. 偏心轮运动结构能够使机件产生往复运动。（ ）
8. 有源蜂鸣器没有集成了振荡信号源。（ ）
9. 分支结构是根据判断条件来决定程序的走向。（ ）
10. 摩擦力的方向与物体相对运动（或相对运动趋势）的方向相同。（ ）