

无人机练习题库

第一部分 单选题(150 题)

1、动力系统工作恒定的情况下（ ）限制了航迹在垂直平面内上升和下滑的最大角度。

- A、最大俯仰角
- B、最大转弯半径
- C、最小转弯半径
- D、以上均不正确

【答案】：A

2、无人机系统中的 GPS 模块为飞控提供了哪些信息？（ ）

- A、传感器、姿态与加速度
- B、位置、高度与地速
- C、经纬度、高度与空速
- D、以上均不正确

【答案】：B

3、下列说法错误的是（没有提到的条件则为相同）（ ）。

- A、旋翼直径越大则拉力越大
- B、旋翼直径越大则悬停诱导速度越大
- C、旋翼直径越大则桨盘载荷越小标准
- D、以上均不正确

【答案】：B

4、多旋翼无人机动平衡调试电机正反转平均值及（ ）。

- A、正反差值
- B、正差值
- C、反差值
- D、转速比

【答案】：A

5、应急航线的主要目的是确保飞机安全返航，规划一条安全返航通道和（ ），以及（ ）。

- A、应急迫降点，安全返航策略
- B、应急迫降点，航线转移策略
- C、安全着陆点，安全着陆策略
- D、以上均不正确

【答案】： B

6、以大疆精灵 4 飞行器为例，起飞前未移除云台扣会造成什么后果（ ）。

- A、损坏云台电机
- B、画面清晰无影响
- C、云台正常自检
- D、飞行器进入 FPV 模式

【答案】： A

7、电调是多旋翼无人机最重要的部件之一，不属于飞行器电调功能的是（ ）。

- A、变压供电
- B、电机调速
- C、实时电机反转
- D、以上均不正确

【答案】： C

8、遥控器接收机和发射机对频调试中，对码完成后 ID 编码存储在（ ）内。

- A、发射机
- B、接收机
- C、遥控器
- D、舵机

【答案】： B

9、() 的内容包括出发地点、途径地点、目的地点的位置信息、飞行高度速度和需要到达的时间段。

- A、航线规划
- B、航迹规划
- C、任务规划
- D、以上均不正确

【答案】：A

10、遥控无人机着陆时，下列哪种情况，收油门的时机应适当延迟，收油门的动作适当减慢？()

- A、当时的高度与预定高度吻合
- B、当时的高度高于预定高度
- C、当时的高度低于预定高度
- D、以上均不正确

【答案】：C

11、随着飞行控制系统能力的不断提升，() 的作用越来越小。

- A、电气系统
- B、遥控系统
- C、飞行控制系统
- D、动力系统

【答案】：B

12、遥控无人机由爬升转为平飞时()。

- A、到达预定高度时，开始改平飞
- B、上升至预定高度前 10-20 米时，开始改平飞
- C、超过预定高度 10-20 米时，开始改平飞
- D、以上均不正确

【答案】：B

13、无人直升机巡检系统应定置存放，并由()

) 管理。

- A、无人机班组
- B、输电运检部门
- C、专人
- D、仓库管理员

【答案】：C

14、无人机前轮偏转的目的（ ）。

- A、保证飞机滑行转弯和修正滑跑方向
- B、前轮摆振时减小受力
- C、主要是为了地面拖飞机
- D、以上均不正确

【答案】：A

15、以大疆产品为例，操作员打开遥控器时，遥控器发出警告提示音及指示灯为红灯慢闪时，提示的是？（ ）

- A、遥控器天线未打开
- B、飞行器未于飞行器连接
- C、遥控器需进行摇杆校准
- D、遥控未开启

【答案】：C

16、电台、接收机、调速器、电池、GPS、电机（多旋翼无人机以下哪个组设备连接是正确的）？

- A、调速-电机-GPS-接收机
- B、接收机-调速器-电池-电台
- C、电池-调速器-电机
- D、以上均不正确

【答案】：C

17、气压计是反映无人机的什么物理量？（ ）

- A、速度
- B、高度

C、温度

D、以上均不正确

【答案】： B

18、遥控无人机四转弯后（ ）。

- A、目测过低时，应在加大油门的同时适当增加带杆量，减小下滑角，必要时可平飞一段
- B、等飞机降到较低高度时再做偏差调整
- C、目测过高时，应在加大油门的同时适当增加带杆量，减小下滑角，必要时可平飞一段
- D、以上均不正确

【答案】：A

19、无人机任务规划是实现（ ）的有效途径，它在很大程度上决定了无人机执行任务的效率。

- A、自主导航与飞行控制
- B、飞行任务与载荷匹配
- C、航迹规划与自主导航
- D、以上均不正确

【答案】：A

20、垂起固定翼机体结构件的日常维护保养，下列选项错误的是（ ）。

- A、检查电池有无破损，鼓包胀气，漏液等现象
- B、检查机身、机翼是否在搬运中有破损并及时维修
- C、检查机身、机翼连接处是否还连接牢固并及时维修
- D、对机身、机翼擦拭，保持干净

【答案】：A

21、（ ）是最佳的航空飞行层。

- A、对流层
- B、平流层
- C、高层大气
- D、底层

【答案】：B

22、无人机装配中机翼、电机、机臂和（ ）需要用到水平尺。

- A、电池
- B、电子调速器（电调）
- C、飞行控制系统（自驾仪）
- D、分电板

【答案】：C

23、主控主要的功能是（ ）。

- A、接收传感器信号并实现飞行器的所有功能
- B、经纬度定位
- C、方位确定
- D、确定角速度

【答案】：A

24、因照明系统发热量大，安装位置应远离（ ）。

- A、分电板
- B、全球导航卫星系统（GNSS）
- C、螺旋桨
- D、起落架

【答案】：B

25、当高速无人机在着陆时，为了缩短滑跑距离，有必要（ ）。

- A、增大阻力，降低速度
- B、增大升力，降低速度
- C、增大升力，提高速度
- D、以上均不正确

【答案】：A

26、悬停状态的四轴飞行器如何实现向右移动（

)。

- A、纵轴右侧的螺旋桨减速，纵轴左侧的螺旋桨加速
- B、纵轴右侧的螺旋桨加速，纵轴左侧的螺旋桨减速
- C、横轴前侧的螺旋桨加速，横轴后侧的螺旋桨减速
- D、以上均不正确

【答案】：A

27、无人机链路影响因素有自由空间损耗、大气衰减、雨雾衰减以及（ ）等。

- A、地形地貌衰减
- B、距离衰减
- C、多径效应
- D、以上均不正确

【答案】：C

28、多旋翼无人机机体平台起装载和承力的作用，加强对机体平台的检查并及时发现、正确处理裂纹，消除飞行中因机体平台振动所导致的机体平台（ ）风险。

- A、故障
- B、断裂
- C、变形
- D、事故

【答案】：B

29、多轴飞行器悬停转向和以 10km/h 速度前飞转向中（ ）。

- A、横滚角不同
- B、横滚角不确定
- C、横滚角相同
- D、以上均不正确

【答案】：A

30、无人机驾驶员操纵无人机地面滑行时，下列描述正确的是（

)。

- A、主要通过控制方向舵杆量操纵
- B、主要通过控制副翼杆量操纵
- C、主要通过控制升降舵杆量操纵
- D、以上均不正确

【答案】：A

31、传感器中（ ）用于感受无人驾驶航空器的俯仰、滚转和航向角度。

- A、高度传感器
- B、姿态传感器
- C、空速传感器
- D、位置传感器

【答案】：B

32、无人机在遥控下降中，速度过大时，驾驶员应（ ）。

- A、适当减小带杆量，增大下滑角
- B、适当增加带杆量，减小下滑角
- C、顺其自然，让其自动恢复状态
- D、以上均不正确

【答案】：B

33、遥控器中升降舵、副翼、方向舵、油门控制通道的英文缩写分别正确的是（ ）。

- A、ELE, AIL, RUD, THR
- B、ELE, THR, RUD, AIL
- C、RUD, AIL, ELE, THR
- D、以上均不正确

【答案】：A

34、下面哪种情况，磁罗盘信号不会受干扰？（ ）

- A、停车场
- B、空旷场地

C、磁矿上方

D、大块金属四周

【答案】： B

35、无人机驾驶员操作副翼时，飞行器将（ ）。

- A、横轴运动
- B、纵轴运动
- C、立轴运动
- D、以上均不正确

【答案】：B

36、某螺旋桨是正桨，是指（ ）。

- A、从多轴飞行器上方观察，该螺旋桨逆时针旋转
- B、从多轴飞行器上方观察，该螺旋桨顺时针旋转
- C、从多轴飞行器下方观察，该螺旋桨逆时针旋转
- D、以上均不正确

【答案】：A

37、遥控无人机着陆时，收油门过早、过粗，速度减小快，使拉平时的速度小，飞机下沉快（ ）。

- A、容易拉平低或者进入平飘时仰角较大
- B、对飞机无影响
- C、容易拉平高或者进入平飘时仰角较小
- D、以上均不正确

【答案】：A

38、用遥控器设置无人机的电调，需要（ ）。

- A、断开电机
- B、接上电机
- C、断开动力电源
- D、以上均不正确

【答案】：B

39、关于翼型相对厚度和相对弯度正确的是（ ）。

- A、翼型相对厚度越大，相对弯度就越大，能产生的升力就越大
- B、翼型上下表面垂直于翼弦的距离最长的距离值称之为相对厚度
- C、

翼型中弧线的最高点距翼弦的最大距离与翼弦长的比值称为相对弯度

D、以上均不正确

【答案】：C

40、多旋翼无人机的特点是？（ ）

A、机动灵活

B、使用成本低

C、结构简单

D、其他全是

【答案】：D

41、飞行驾驶员操作无人机定高平飞时，下列正确的是（ ）。

A、不断检查空速、高度、和航向指示

B、定高平飞结束前可以休息

C、偶尔关注以下空速，高度和航向指示

D、以上均不正确

【答案】：A

42、无人机怎么飞最省油或最省电？（ ）

A、匀速

B、高速

C、低速

D、以上均不正确

【答案】：A

43、多轴左右平移时，飞机姿态是绕哪根轴发生变化？（ ）

A、纵轴

B、横轴

C、立轴

D、以上均不正确

【答案】：A

44、电调的全称是（ ）。

- A、电子调速器
- B、电子调压器
- C、电池调压器
- D、电机调速器

【答案】：A

45、当飞机飞行时所需功率小，留空时间长的平飞速度又称为（ ）。

- A、直线速度
- B、经济速度
- C、续航速度
- D、最大速度

【答案】：B

46、以下（ ）不属于固定翼无人机系统的地面控制站。

- A、地面站
- B、数据链地面终端
- C、操作手柄
- D、飞控计算机

【答案】：D

47、关于多轴飞行器的反扭矩说法不正确的是（ ）。

- A、多轴飞行器的俯仰运动通过改变各个旋翼的反扭矩来实现
- B、单个旋翼反扭矩的大小取决于电动机转速
- C、单个旋翼的反扭矩会迫使多轴飞行器向旋翼旋转的反方向偏转
- D、以上均不正确

【答案】：A

48、测绘作业一般采用（ ）航高，电力线路巡检采用（

) 作业模式。

- A、固定，变航高
- B、变航高，变航高
- C、固定，固定
- D、变航高，固定

【答案】：A

49、同一架无人机于某日中午和傍晚进行两次 GPS 高度 200 米的飞行，地面基准气压相同的前提下（ ）。

- A、中午的气压高度高
- B、傍晚的气压高度高
- C、中午和傍晚的气压高度一样高
- D、以上均不正确

【答案】：A

50、实际飞行时，使用有飞控的飞机，以起降场或视界内的某一点为（ ），飞机升空绕原点爬高探测云底的高度。

- A、中心
- B、参照物
- C、原点
- D、终点

【答案】：C

51、（ ）是指无人机发动机推力/拉力与无人机飞行重力之比该参数是衡量动力系统乃至整机性能的重要参数，很大程度上影响飞行性能。

- A、展弦比
- B、冗余度
- C、推重比
- D、以上均不正确

【答案】：C

52、打开遥控器前检查哪几步？（

)

- A、天线、开关、油门位置
- B、电压、油门位置、中立微调
- C、发射制式、模型类型、电压
- D、以上均不正确

【答案】：A

53、一般电源适配器的最大输出功率要比充电器的最大输出功率大（
）倍。

- A、1.2-1.5
- B、2-3
- C、2.5-3
- D、3-5

【答案】：A

54、无人机配平的主要考虑是重心沿（
）的前后位置。

- A、纵轴
- B、横轴
- C、立轴
- D、以上均不正确

【答案】：A

55、多旋翼无人机的特点是（
）。

- A、机动灵活
- B、使用成本低
- C、结构简单
- D、其他全是

【答案】：D

56、航线库应根据（
）及时更新。

- A、飞行航迹
- B、作业实际情况
- C、现场气象条件

D、电子地图

【答案】： B

57、轻小型无人机常用定距螺旋桨的尺寸通常用 X×Y 来表示，其中 Y 表示（ ）。

- A、桨径
- B、螺距
- C、叶片数量
- D、以上均不正确

【答案】： B

58、无人机物理限制对飞行航迹有以下限制（ ），最小航迹段较长度，最低安全飞行高度。

- A、最大转弯半径，最小俯仰角
- B、最小转弯半径，最小俯仰角
- C、最小转弯半径，最大俯仰角
- D、以上均不正确

【答案】： C

59、无人机着陆目测须重点决断着陆方向和（ ）。

- A、三四转弯位置
- B、一转弯位置
- C、二转弯位置
- D、以上均不正确

【答案】： A

60、小型固定翼飞机的结构系统主要包括机身、机翼、尾翼、起降装置，（ ）是无人机产生升力的主要部件。

- A、机身
- B、机翼
- C、尾翼
- D、起降装置

【答案】： B

61、关于失速，下面哪个说法是不正确的？（

)

- A、机翼迎角超过临界角，导致升力急剧降低的飞行状态称为失速
- B、直升机飞速度过快，可能导致后行旋翼出现失速
- C、失速会导致升力急剧减小，阻力系数缓慢减小
- D、以上均不正确

【答案】：C

62、影响飞机俯仰平衡的力矩主要是（ ）。

- A、机身力矩和机翼力矩
- B、机翼力矩和垂尾力矩
- C、机翼力矩和水平尾翼力矩
- D、以上均不正确

【答案】：C

63、降落后，应进行（ ）及零部件检查，并做好无人直升机巡检系统使用记录。

- A、外观
- B、电量
- C、螺旋桨
- D、地面站

【答案】：A

64、直升机在前飞时桨叶在什么方位迎角最大？（ ）

- A、180° 方位
- B、90° 方位
- C、270° 方位
- D、以上均不正确

【答案】：C

65、多旋翼无人机螺旋桨静平衡测试中，有孔位分配法削、减法和（

)。

- A、增重法
- B、剪切法
- C、更换法
- D、打磨法

【答案】：A

66、下列哪个属于对冲击流？（ ）

- A、风沿迎风坡上升
- B、背风坡下降
- C、雷雨气流上升下降
- D、以上均不正确

【答案】：C

67、据统计，无人机系统事故 60%以上发生在（ ）。

- A、滑跑阶段
- B、起降阶段
- C、巡航阶段
- D、以上均不正确

【答案】：B

68、一般我们说的 4 级风，风速为（ ）。

- A、10.8-13.8m/s
- B、8.0-10.7m/s
- C、5.5-7.9m/s
- D、以上均不正确

【答案】：C

69、可能需要执行的应急程序不包括（ ）。

- A、动力装置重启操作
- B、备份系统切换操作
- C、导航系统重启操作

D、以上均不正确

【答案】：C

70、在多旋翼无人机油门曲线调试中，关于油门表述不正确的是（

)。

- A、默认的油门曲线为正比例曲线
- B、自主飞行时，油门值应处于中间略上或在中点
- C、油门曲线可以作为摇杆灵敏度设置
- D、降落过程中需要缓慢拉下油门

【答案】： B

71、固定翼无人机动力装置安装时，对于油动发动机，油箱出油口与发动机连接，油箱进气管与消声器、增压嘴连接利用（ ）给油箱增压、加压，保证无人机在任何飞行姿态供油压力稳定。

- A、飞行惯性产生的压力
- B、空气流动产生的压力
- C、油料挥发产生的压力
- D、发动机的排气压力

【答案】： D

72、遥控无人机着陆时，下列哪种情况，收油门的时机应适当提前，收油门的动作适当加快？（ ）

- A、实际下滑点与预定下滑点吻合
- B、实际下滑点在预定下滑点后面
- C、实际下滑点在预定下滑点前面
- D、以上均不正确

【答案】： C

73、以下哪个英文缩写对应是错误的？（ ）

- A、舵机反向 REV
- B、功能设置 FUNC
- C、失控保护 F-C
- D、以上均不正确

【答案】： C

74、固定翼无人机机动飞行时平飞速度的提升措施，下列选项正确的是（

)。

- A、减小飞机载重量
- B、增大迎角
- C、增大机翼面积
- D、减小翼型厚度

【答案】：D

75、遥控无人机着陆时，下列哪种情况，收油门的时机应适当延迟，收油门的动作适当减慢？（ ）

- A、无风情况
- B、逆风较大
- C、顺风较大
- D、以上均不正确

【答案】：B

76、雷达的主要功能，不包括的是（ ）。

- A、避障
- B、定高
- C、提前预判障碍物
- D、照明

【答案】：D

77、为防止民用无人机飞入或者飞出特定区域，在相应电子地理范围中画出其区域边界，保障区域安全的软硬件系统叫（ ）。

- A、净空系统
- B、融合空域
- C、电子围栏
- D、隔离系统

【答案】：C

78、下列关于操作无人机禁止行为描述错误的是（

)。

- A、禁止任何形式的载人操作
- B、禁止靠近及抓握飞行当中的无人机
- C、禁止操作无人机飞行至密集人群上空
- D、飞行中的无人机失控时可手接飞行器

【答案】：D

79、模型飞机使用的双向对称线性热收缩聚酯薄膜，通常称为（），是轻型高强度、高收缩性双向拉伸聚酯薄膜。

- A、热缩薄膜
- B、双向薄膜
- C、线性薄膜
- D、聚酯薄膜

【答案】：A

80、设备运维单位提前建立各型无人机巡检系统正常以及备选起飞和降落区档案，由（）在地图上进行标注，并及时更新。

- A、工作负责人
- B、工作许可人
- C、程控手
- D、操控手

【答案】：B

81、属于无人机飞控子系统的是（）。

- A、无人机姿态稳定与控制
- B、无人机任务设备管理与控制
- C、信息收集与传递
- D、以上均不正确

【答案】：A

82、运动相机 ISO 调试中，调高的 ISO 使（），调低的 ISO 使影像画面细腻。

- A、画面抖动

B、画面粗糙

C、影像颗粒感很强

D、画面不稳定

【答案】：C

83、下面直升机旋翼的结构形式是无铰式旋翼的是（ ）。

- A、法国的"松鼠"直升机
- B、BO-105 直升机
- C、直-11 型直升机
- D、以上均不正确

【答案】： B

84、无人机（ ）越大，爬升需用功率也越（ ）。

- A、质量、小
- B、质量、大
- C、体积、大
- D、体积、小

【答案】： B

85、同航线同重量，哪种受风力影响最小？（ ）

- A、速度快
- B、 速度慢
- C、 速度比重
- D、以上均不正确

【答案】： A

86、一款无刷电机通电后电机卡顿，无法连续旋转，排查的项目不包括的是（ ）。

- A、检查电调信号线是否插紧
- B、电机引出线是否断线
- C、电调线与电调本体焊接是否松脱
- D、电机与电调线连接是否牢靠

【答案】： A

87、姿态遥控模式下操纵无人机爬升，飞机爬升率过小时，下列正确的操纵是（

)。

- A、柔和减小俯仰角
- B、柔和增大俯仰角
- C、迅速停止爬升
- D、以上均不正确

【答案】：B

88、直线变高菱形航线飞行训练科目中，由H点起飞，控制好油门，操控无人机匀速垂直上升至（ ）m高度。

- A、1
- B、1.5
- C、3
- D、7

【答案】：B

89、无人机定速遥控飞行时放下起落架，驾驶员需（ ）。

- A、增加油门以保持空速
- B、减小油门以保持空速
- C、针对此情况，无需做相关动作
- D、以上均不正确

【答案】：A

90、维修无人机飞行控制系统（自驾仪）系统时，飞行控制系统（自驾仪）尽可能安装在固定翼无人机的重心，确保自动驾驶仪上的箭头的方向（ ）。

- A、向上
- B、向下
- C、无人机朝前的方向相同
- D、无人机朝前的方向相反

【答案】：C

91、规划的航线遇有线路交叉跨越、临近边坡等情况，应保持足够的（

以上内容仅为本文档的试下载部分，为可阅读页数的一半内容。
如要下载或阅读全文，请访问：

<https://d.book118.com/035044244044012123>