

CAAC 无人机考试复习试题

第一部分 单选题(150 题)

1、为了测算多旋翼无人机姿态偏斜角度，需要借助陀螺仪，以下有关陀螺仪表述正确的是（ ）。

- A、陀螺仪可以改变多旋翼无人机姿态
- B、陀螺仪可以测量多旋翼无人机加速度变化
- C、陀螺仪可以稳定多旋翼无人机姿态和角速度测算
- D、陀螺仪可以测定空气的密度

【答案】：C

2、多旋翼无人机机体一般由机身、（ ）、起落架和结构挂载件组成。

- A、电气系统
- B、任务载荷设备
- C、机臂
- D、地面站

【答案】：C

3、任务规划的主要目标是依据地形信息和执行任务环境条件信息，综合考虑无人机的性能、到达时间、耗能、威胁以及飞行区域等约束条件，为无人机规划出一条或多条自（ ）的（ ），保证无人机高效、圆满地完成飞行任务，并安全返回基地。

- A、起点到终点，最短路径
- B、起飞点到着陆点，最佳路径
- C、出发点到目标点，最优或次优航迹
- D、以上均不正确

【答案】：C

4、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

5、小型固定翼飞机的主要部件包括（ ）起落装置和动力装置。

- A、机体
- B、机翼
- C、机械臂
- D、云端

【答案】：A

6、长时间不用时应把电池放在阴凉且干燥的地方保存，电池每隔大约3个月或经过约（ ）次充放电后，需进行一次完整的充电和放电过程再保存，以保证电池的最佳工作状态。

- A、50
- B、20
- C、40
- D、30

【答案】：D

7、下面属于使用遥控器时日常维护保养要素的是（ ）。

- A、保证电源工作正常
- B、定期打磨天线避免生锈
- C、对摇杆灵敏度进行检查
- D、定期拆解遥控器进行除尘

【答案】：A

8、无人机驾驶员进行起飞前通讯链路检查内容不必包括（

)。

- A、链路设备型号
- B、飞行摇杆舵面及节流门反馈检查
- C、外部控制盒舵面及节流门反馈检查
- D、以上均不正确

【答案】：A

9、同一架多旋翼飞行器，在同样做好动力匹配的前提下（ ）。

- A、两叶桨的效率
- B、三叶桨的效率
- C、两种桨效率一样高
- D、以上均不正确

【答案】：A

10、四旋翼桨叶安装必须区分正反桨、相邻位置桨叶相反、对角之间转向相反和（ ）。

- A、桨叶安装牢固
- B、按顺时针安装
- C、按逆时针安装
- D、安装螺丝加垫圈

【答案】：A

11、地面控制站飞行参数综合显示的内容包括（ ）。

- A、飞行与导航信息、数据链状态信息、设备状态信息、指令信息
- B、导航信息显示、航迹绘制显示以及地理信息的显示
- C、告警信息、地图航迹显示信息
- D、以上均不正确

【答案】：A

12、（

）升降舵、方向舵的舵量标准没有绝对的规定，在调整过程中应注意不能一次调整到位，而是每次调整一个小数量，一般要经过几次调整后才能达到理想状态。

- A、电子调速器（电调）
- B、遥控器
- C、舵机
- D、副翼

【答案】：D

13、无人机更换舵角时，以下各部件中只有（ ）的活动面适合安装。

- A、机身
- B、副翼
- C、襟翼
- D、机臂

【答案】：B

14、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

15、电机的定期维护的时间间隔（ ）。

- A、一星期
- B、一个月
- C、可根据电机的形式、使用环境决定
- D、三个月

【答案】：C

16、多旋翼无人机起飞降落的特点是（ ）。

- A、安全性高

B、受场地限制小

C、稳定性高

D、其他全是

【答案】： D

17、遥控无人机由下降转为平飞时（ ）。

- A、超过预定高度 20-30 米时，开始改平飞
- B、下降至预定高度前 20-30 米时，开始改平飞
- C、到达预定高度时，开始改平飞
- D、以上均不正确

【答案】：B

18、（ ）的主要功用是支持飞机在地面停放，并用于飞机的起飞和降落。

- A、起落装置
- B、螺旋桨
- C、机臂
- D、动力系统

【答案】：A

19、某多轴螺旋型号为 15×5 ，那么他的桨长（ ）毫米，螺距（ ）毫米。

- A、381, 127
- B、150, 50
- C、15, 50
- D、38, 12

【答案】：A

20、无人机装配报告中动力系统复检项包括电机安装、（ ）、电池安装和桨叶安装。

- A、飞行控制系统（自驾仪）安装
- B、无线图像传输（无线图传）系统安装
- C、电子调速器（电调）安装
- D、无线数据传输（无线数传）系统安装

【答案】：C

21、下列不属于在恶劣环境中使用过的飞机，进行清洁重点的选项是（

）。

- A、电机
- B、飞控
- C、机架
- D、螺旋桨

【答案】：C

22、遥控无人机着陆时（ ）。

- A、逆风对着陆没有影响
- B、逆风较大时，目测容易高（即推迟接地）
- C、逆风较大时，目测容易低（即提前接地）
- D、以上均不正确

【答案】：C

23、无人机机载抓取系统中维修后，应在非飞行状态下测试（ ）正常工作，才可以继续作业。

- A、电调
- B、接收机
- C、图传
- D、桨叶

【答案】：B

24、在固定翼无人机中，无人机的飞行姿态是通过调节各个（ ）来实现的。

- A、固定翼
- B、电机
- C、电调
- D、舵面

【答案】：D

25、无人机驾驶员操纵无人机复飞时，油门状态描述正确的是（

）。

- A、保持小油门
- B、逐渐收至小车状态
- C、逐渐推至大车状态
- D、以上均不正确

【答案】：C

26、（ ）主要包括起飞场地标注、着陆场地标注、应急场地标注，为操作员提供发射与回收以及应急迫降区域参考。

- A、场地标注
- B、任务区域标注
- C、警示标注
- D、以上均不正确

【答案】：A

27、无人机驾驶员遥控无人机起飞滑跑描述正确的是（ ）。

- A、将油门迅速推至大车，等飞机速度积累到足够使其自动起飞
- B、逐渐将油门推至大车并在速度达到起飞速度时柔和拉杆起飞
- C、迅速将油门推至大车并快速拉杆起飞
- D、以上均不正确

【答案】：B

28、菱形航线平移训练科目中，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，保持无人机姿态平稳，悬停1-3秒。

- A、1
- B、1.5
- C、3
- D、7

【答案】：C

29、姿态遥控模式下操纵无人机爬升，飞机带右坡度时，下列正确的操纵是（

)。

- A、应柔和地向右压杆
- B、应柔和地回杆或向左压杆
- C、应柔和地向前顶杆
- D、以上均不正确

【答案】：B

30、() 是系统硬件的核心组成部分，是联系各个传感器及接口之间的桥梁也是控制设备运行工作的大脑。

- A、传感器
- B、数据储存模块
- C、主控芯片
- D、导航模块

【答案】：C

31、以大疆产品为例，飞行器姿态数据中，“D”代表什么？

- A、飞行器与起飞点之间的相对高度距离
- B、飞行器与起飞点之间的相对水平距离
- C、飞行器沿垂直方向的上升、下降速度
- D、飞行器沿水平运动的飞行速度

【答案】：B

32、巡检作业区域出现其他飞行器或飘浮物时，应()，在确保安全后方可继续执行巡检作业，否则应采取避让措施。

- A、迅速采取措施保证无人机巡检系统安全
- B、立即评估巡检作业安全性
- C、立即控制无人机巡检系统降落
- D、立即控制无人机巡检系统返航

【答案】：B

33、无刷电机轴承损坏造成的现象，不包括的是()。

- A、通电后无任何动作
- B、动平衡破坏

C、空载电流增大

D、旋转内部杂音

【答案】：A

34、在飞行中当发动机停车时，地面站会（ ）（飞机安装有转速传感器）。

- A、报警
- B、失控
- C、没有影响
- D、断开连接

【答案】：A

35、小型无人直升机巡检飞行速度不宜大于（ ）。

- A、10m/s
- B、15m/s
- C、20m/s
- D、25m/s

【答案】：A

36、指挥控制与（ ）是无人机地面站的主要功能。

- A、飞行状态监控
- B、任务规划
- C、飞行视角显示
- D、以上均不正确

【答案】：B

37、新出厂或组装后首次投入飞行的旋翼飞机，应在正式飞行之前进行（ ）。

- A、有桨调试
- B、无桨调试
- C、充电
- D、放电

【答案】：B

38、应根据无人直升机的（

) 合理规划航线。

- A、型号
- B、性能
- C、航程
- D、载荷

【答案】： B

39、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

40、以下不是导航飞控系统组成部分的是（ ）。

- A、传感器
- B、电台
- C、执行机构
- D、以上均不正确

【答案】： B

41、若飞行航线、悬停点与杆塔坐标偏差较大，应及时修（ ）。

- A、航线库
- B、飞行航向
- C、飞行航迹
- D、飞行航线

【答案】： A

42、无识别标志的航空器因特殊情况需要飞行的（ ）。

- A、必须经相关管制单位批准
- B、必须经中国人民解放军空军批准
- C、必须经由国务院、中央军委空中交通管制委员会批准

D、必须经民航局批准

【答案】： B

43、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

44、是否装有（ ）也是无人驾驶航空器区别于普通航空模型的重要标志。

- A、定位系统
- B、飞控系统
- C、电力系统
- D、动力系统

【答案】：B

45、遥控接收机连接在飞行控制器上，没有输出遥控信号，此时应检查（ ）。

- A、飞控电源电压是否为 5V
- B、飞控电源电压是否为 9V
- C、飞控电源电压是否为 11.3V
- D、飞控电源电压是否为 14.8V

【答案】：A

46、固定翼常规无人机飞行主操纵面有（ ）。

- A、副翼、升降舵、方向舵、调整片
- B、副翼、升降舵(或全动平尾)、方向舵
- C、副翼
- D、以上均不正确

【答案】：B

47、多轴飞行器悬停时的平衡不包括（

)。

- A、方向平衡
- B、俯仰平衡
- C、前飞阻力平衡
- D、以上均不正确

【答案】：C

48、旋翼无人机在空中飞行时具有（ ）个自由度。

- A、3
- B、6
- C、9
- D、以上均不正确

【答案】：B

49、关于固定翼无人机重心位置的调整及配平，下列说法错误的是（ ）。

- A、重心的位置影响飞机的纵向稳定性
- B、焦点位置是固定的
- C、重心在后，焦点在前稳定性好
- D、重心位置可以通过移动零部件摆放位置改变

【答案】：C

50、在修改完毕摇杆模式后，在起飞前应轻压低油门，轻微晃动俯仰与横滚，因为（ ）。

- A、确认舵量
- B、确认摇杆模式修改是否成功
- C、确认油门
- D、激活机器

【答案】：B

51、地面站，遥控器，飞机的通电顺序是（ ）。

- A、遥控器，飞机电，地面站
- B、飞机电，地面站，遥控器

C、地面站，遥控器，飞机电

D、以上均不正确

【答案】：C

52、多轴飞行器飞控计算机的功能不包括（ ）。

- A、稳定飞行器姿态
- B、接收地面控制信号
- C、导航
- D、以上均不正确

【答案】：B

53、操作无人机起飞前，动力装置不需要检查的是（ ）。

- A、发动机稳定性检查
- B、发动机生产日期
- C、发动机油路检查
- D、以上均不正确

【答案】：B

54、轻小型无人机常用定距螺旋桨的尺寸通常用 $X \times Y$ 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

55、“在与地面站保持不少于 2 米的距离测试各指令通道工作正常”是（ ）的工作内容之一。

- A、飞行器整体目视检查
- B、遥控器检查
- C、地面站检查
- D、环境与飞行场地检查

【答案】：B

56、固定翼常规无人机飞行辅助操纵面有（

)。

- A、副翼，升降舵，方向舵，调整片
- B、缝翼，全动平尾，襟翼，调整片
- C、缝翼，襟翼，调整片
- D、以上均不正确

【答案】：C

57、增大飞机机翼的展弦比，目的是减小飞机的（ ）。

- A、摩擦阻力
- B、压差阻力
- C、诱导阻力
- D、以上均不正确

【答案】：C

58、以下飞行器不是多轴飞行器的是（ ）。

- A、Uh-60 黑鹰
- B、Phantom 精灵
- C、Inspire 悟
- D、以上均不正确

【答案】：A

59、地面控制站的组成包括地面遥控设备、通讯链路硬件、计算机软硬件平台、（ ）。

- A、地面站软件系统
- B、飞行控制系统
- C、GPS 控制系统
- D、调参系统

【答案】：A

60、（ ）无人机侦察监测区域应预先标注，主要包括任务区域范围，侦察监测范围对象等。

- A、场地标注
- B、任务区域标注

C、警示标注

D、以上均不正确

【答案】： B

61、在风中全马力飞行的固定翼民用无人机（ ）。

- A、顺风飞行时空速较大
- B、逆风飞行时空速较大
- C、顺风逆风空速相同
- D、以上均不正确

【答案】：C

62、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

63、飞行驾驶员姿态遥控模式下操纵无人机下降，速度过大时，下列正确的操纵是（ ）。

- A、适当增加带杆量，减小下滑角
- B、适当减小带杆量，减小下滑角
- C、适当减小带杆量，增大下滑角
- D、以上均不正确

【答案】：A

64、无人机驾驶员关于无人机飞行速度范围不需要了解的是（ ）。

- A、海平面不同重量下的速度范围
- B、极限高度内的速度范围
- C、极限高度外的速度范围
- D、以上均不正确

【答案】：C

65、一款电机为 300KV，其在 3SLIPO 下，最大空载转速为（

)。

- A、4280RPM
- B、3000RPM
- C、3330RPM
- D、3780RPM

【答案】：D

66、侧风中着陆，为了修正偏流，可以采用既修正了偏流，又使飞机的升阻比不减小的（ ）。

- A、改变航向法
- B、改变航向法和侧滑法相结合
- C、侧滑法
- D、以上均不正确

【答案】：A

67、未按照国家有关规定经特别批准，（ ）航空器不得飞入空中禁区和临时空中禁区。

- A、军用
- B、民用
- C、临时
- D、任何

【答案】：D

68、无人机在遥控下降时，驾驶员应注意（ ）。

- A、飞机下降时，油门收小，螺旋桨扭转气流减弱，飞机有右偏趋势，须抵住左舵
- B、飞机状态不会发生变化，不需做任何准备
- C、飞机下降时，油门收小，螺旋桨扭转气流减弱，飞机有左偏趋势，须抵住右舵
- D、以上均不正确

【答案】：A

69、经常在草地、碎石路面起飞、着陆的固定翼无人机，螺旋桨旋转时距地面最近点的高度至少要大于螺旋桨直径的（ ）。

A、

1/2

- B、 1/5
- C、 1/10
- D、 1/20

【答案】： B

70、飞行器的失控行为不包括的是（ ）。

- A、返航
- B、悬停
- C、下降
- D、上升

【答案】： D

71、飞行驾驶员操纵无人机无坡度转弯，正确的操纵方式是（ ）。

- A、向转弯方向压方向舵，副翼同方向打以保证坡度水平
- B、向转弯方向压方向舵，副翼反打以保证坡度水平
- C、向转弯方向压方向舵，副翼同方向打以形成坡度
- D、以上均不正确

【答案】： B

72、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

73、多旋翼飞行器上的电信号传播顺序一般为（

)。

- A、飞控——机载遥控接收机——电机——电调
- B、机载遥控接收机——飞控——电调——电机
- C、飞控——电调——机载遥控接收机——电机
- D、以上均不正确

【答案】：B

74、请选择出哪一个功能选项，在手动遥控飞行时，可以改变各通道的操作灵敏度？（ ）

- A、行程比例
- B、微调比例
- C、通道速度
- D、以上均不正确

【答案】：A

75、飞行驾驶员操纵无人转弯时，下列描述正确的操纵方式是（ ）。

- A、机头过低时，应向转弯一侧的斜后方适当拉杆并稍回舵
- B、机头过低时，应向转弯一侧的斜前方适当推杆并稍扭舵
- C、机头过低时，应向转弯一侧的斜前方适当拉杆并稍扭舵
- D、以上均不正确

【答案】：A

76、直升机飞行中需要的操纵（ ）。

- A、需要六个，因为直升机空中有六个自由度
- B、需要三个操纵就可以改变俯仰、横测和航向姿态
- C、需要四个操纵才能改变与保持所需姿态
- D、以上均不正确

【答案】：B

77、无人直升机在巡检过程中，通讯链路保持畅通的范围称（ ）。

- A、操控范围

B、视距内范围

C、无人直升机数据链范围

D、巡检范围

【答案】：C

78、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

79、多旋翼飞行器控制电机转速的直接设备为（ ）。

- A、电调
- B、电源
- C、飞控
- D、以上均不正确

【答案】：A

80、无人机飞行控制系统（自驾仪）调参时设置了失控返航模式，此时丢失全球定位系统（GPS）定位，下列描述正确的是（ ）。

- A、保持原地悬停
- B、按原计划返航并降落到起始点
- C、无法返航，进入姿态飞行模式
- D、飞行控制系统（自驾仪）可任意切换到手动和姿态飞行两种模式"

【答案】：C

81、地面操作人员对无人驾驶航空器飞行状态以及飞行航迹的操作和规划信息，可以通过（ ）传输到数传电台进而发射给无人驾驶航空器。

- A、遥控器
- B、地面控制站
- C、无线数传模块
- D、GPS

【答案】：B

82、无人机定速遥控飞行时收起襟翼，驾驶员需（

)。

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

【答案】：C

83、固定翼型无人机通过（ ）和机翼的滑行实现起降和飞行，遥控飞行和程控飞行均容易实现。

- A、电气系统
- B、动力系统
- C、机身
- D、飞控

【答案】：B

84、故障巡检、特殊巡检等非计划巡检也应办理（ ）。

- A、工作票
- B、工作任务单
- C、工作许可手续
- D、作业控制卡

【答案】：C

85、适合于超声速飞行的固定翼无人机的气动布局为（ ）。

- A、常规布局
- B、无尾布局
- C、鸭式布局
- D、飞翼布局

【答案】：C

86、在链路系统中，下面哪一项是从地面控制设备向飞行器进行传送（

)。

- A、飞行器的速度
- B、飞行器高度
- C、控制信号
- D、视频

【答案】：C

87、当在山谷、山脊或山区做低空飞行时，最容易碰到乱流造成危险的情况是（ ）。

- A、在山的背风面顺风飞行
- B、在山的背风面逆风飞行
- C、在山的迎风面逆风飞行
- D、在山的迎风面顺风飞行

【答案】：A

88、地面站地图航迹显示系统可为无人机驾驶员提供飞行器（ ）等信息。

- A、飞行姿态
- B、位置
- C、飞控状态
- D、以上均不正确

【答案】：B

89、执行测量任务的传感器部件，如高度差传感器，送出姿态信号的惯性陀螺平台，实际上也都是些（ ）系统。

- A、开放
- B、闭合
- C、闭环
- D、环路

【答案】：C

90、固定翼无人机练习启动时，可用（

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/068017035007007046>