

2025 年 CAAC 执照理论复习考试总题库

第一部分 单选题(200 题)

1、传感器主要是采集目标数据信号的装置，监视目标位置变化使用的传感器是（ ）。

- A、双目传感器
- B、超声波传感器
- C、光流传感器
- D、GPS 接收机

【答案】：D

2、信号线和电源线分开走线，飞机中信号线有电子调速器（电调）控制线、接收机线、全球导航卫星系统（GNSS）线、（ ）、无线图像传输（无线图传）系统线。

- A、无线数据传输（无线数传）系统线
- B、电流计线
- C、电池平衡充线
- D、电机线

【答案】：A

3、无人机定高系统中气压计定高，高度每升高（ ）米，气压下降1000Pa。

- A、1000
- B、100
- C、10
- D、1

【答案】：B

4、无人机越往高空飞行（飞行速度不变），飞行所获得的（

）就越小。

- A、升力
- B、重力
- C、推力
- D、以上均不正确

【答案】：A

5、无人机的基本感度是什么感度？（ ）

- A、磁罗盘的感度
- B、姿态角的感度
- C、陀螺仪的感度
- D、以上均不正确

【答案】：C

6、“十”字四方位平移训练科目中，由H点起飞，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】：B

7、巡检作业前，根据相应（ ）和巡检任务编制无人直升机巡检作业指导书。

- A、性能
- B、机型
- C、航程
- D、载荷

【答案】：B

8、航线规划前应根据作业实际需要，向线路所在区域的（

) 履行空域审批手续。

- A、民航局
- B、民航地区管理局
- C、空管部门
- D、交通管理局

【答案】：C

9、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

10、（ ）在无人机任务规划中的作用是显示无人机的飞行位置、画出飞行航迹、标识规划点以及显示规划航迹等。

- A、电子地图
- B、飞行航迹
- C、地理位置
- D、以上均不正确

【答案】：A

11、关于四旋翼飞行器的描述，以下错误的是？（ ）

- A、桨叶分为正反桨
- B、需按照说明书将桨叶装在正确的位置上
- C、飞行器启动前需检查桨叶是否有旋紧
- D、桨叶有严重破损无需更换

【答案】：D

12、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

13、轻型无人机，是指同时满足空机重量不超过（ ）千克，最大起飞重量不超过（ ）千克，最大飞行速度不超过（ ）千米/小时，具备符合空域管理要求的空域保持能力和可靠被监视能力的遥控驾驶航空器，但不包括微型无人机。

- A、2，7，100
- B、3，7，100
- C、4，7，100
- D、5，7，100

【答案】：C

14、下面关于 M600 所使用电池的参数准确的是（ ）。

- A、6S 4600MAH 20C LIPO
- B、6S 5700MAH 20C LIPO
- C、6S 6000MAH 20C LIPO
- D、12S 12000MAH 20C LIPO

【答案】：B

15、固定翼无人机着陆和起飞时，描述正确的是（ ）。

- A、固定翼无人机一般顺风起飞
- B、固定翼无人机一般顺风着陆
- C、固定翼无人机一般逆风着陆
- D、固定翼无人机起降不受风的影响

【答案】：C

16、多旋翼无人机的飞控（自驾仪）的理想安装位置是无人机重心，若飞控（自驾仪）远离重心，将会产生（ ），引起加速度的测量误差，即杆臂效应。

- A、离心加速度
- B、切向加速度
- C、离心加速度和切向加速度
- D、向心加速度

【答案】：C

17、起落航线的重要组成部分应急航线相关内容不包括（ ）。

- A、检查飞行平台、发动机、机上设备的故障状态、油量、电量
- B、决定着陆场或迫降场
- C、任务执行情况
- D、以上均不正确

【答案】：C

18、关于图传信号丢失有可能是什么原因造成，以下哪项表述最全面（ ）。

- A、遥控器天线未展开
- B、飞手背对着飞行器
- C、遥控器与飞行器中间隔有障碍物
- D、其他全是

【答案】：D

19、飞机中常见大功率电源线有电池电源线、电机相线和（ ），其他低功率细电源线可和信号线一起布线。

- A、无线数据传输（无线数传）系统线
- B、电子调速器（电调）控制线
- C、电子调速器（电调）电源线
- D、无线图像传输（无线图传）系统线

【答案】：C

20、下列属于无人驾驶航空器核心控制装置的是（ ）。

- A、定位系统
- B、飞控系统
- C、电力系统
- D、动力系统

【答案】：B

21、（

）通常有刷电机的连续工作寿命在几百到 1 千多个小时，到达使用极限就需要更换碳刷，不然很容易造成轴承的磨损。

- A、无刷电机
- B、碳刷电机
- C、直流电机
- D、交流电机

【答案】： B

22、GPS 传感器测得的是以下下那一高度（ ）。

- A、真实高度
- B、相对高度
- C、海拔高度
- D、补偿高度

【答案】： C

23、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

24、多旋翼无人机飞行控制系统（自驾仪）固件升级时，为保持（ ）稳定，应使用 USB 数据线连接飞行控制系统（自驾仪）进行固件升级。

- A、全球定位系统（GPS）信号
- B、动力电机
- C、飞行姿态
- D、数据传输

【答案】： D

25、有些无人机通过（

）加速到发射速度。

- A、引力
- B、重量
- C、导轨或轨道
- D、加速度

【答案】：C

26、飞机起飞时后缘襟翼放下的角度小于着陆时放下的角度是因为（ ）。

- A、后缘襟翼放下角度比较小时，机翼的升力系数增加，阻力系数不增加
- B、后缘襟翼放下角度比较大时，机翼的阻力系数增加，升力系数不增加
- C、后缘襟翼放下角度比较小时，机翼的升力系数增加的效果大于阻力系数增加的效果
- D、以上均不正确

【答案】：C

27、对频在多旋翼飞行器当中，是指哪个动作（ ）。

- A、将飞行器与遥控器进行唯一性的连接
- B、将飞行器进行数据下载
- C、将遥控器射频信号进行校对
- D、将遥控器与飞行器进行图传传输

【答案】：A

28、经测试，某多轴飞行器稳定飞行时，动力电池的持续输出电流为10 安培，该多轴可以选用（ ）。

- A、15A 的电调
- B、10A 的电调
- C、50A 的电调
- D、以上均不正确

【答案】：C

29、遥控无人机着陆时，收油门的基本要领是（

)。

- A、跟着感觉操作
- B、适时、柔和
- C、适时、快速
- D、以上均不正确

【答案】：B

30、小型多旋翼无人机续航时间测试步骤，第一步是将多旋翼无人机放置在环境气候实验室中；第二步是调节所述环境气候实验室室内的压强 P. 温度 T. ()，模拟真实环境；第三步，启动电池电量饱和的多旋翼无人机，开始记录时间。

- A、湿度 ϕ
- B、密度 ρ
- C、高度 H
- D、风速 V

【答案】：D

31、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

32、X 模式 4 轴飞行器从悬停转换到向右平移，哪两个轴需要减速 ()。

- A、横轴右侧
- B、横轴左侧
- C、纵轴右侧
- D、以上均不正确

【答案】：C

33、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

34、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

35、在 M600 飞行器当中，负责显示飞行器状态的部分是（）。

- A、遥控器
- B、DJI GO
- C、遥控器显示面板
- D、手机

【答案】：B

36、垂直起降固定翼无人机中翼段连接（）和外翼段，悬停动力臂安装在中翼段上，无人机的悬停动力系统全部集中在悬停动力臂上，为无人机提供起降动力。

- A、外翼段
- B、尾翼
- C、机身
- D、悬停动力臂

【答案】：C

37、以大疆产品为例，飞行器姿态数据中，“V.S”代表什么？

- A、飞行器与起飞点之间的相对高度

- B、飞行器与起飞点之间的水平距离
- 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】：C

38、检查无刷电机平衡是否良好的方法描述正确的是（ ）。

- A、电机不带螺旋桨进行旋转
- B、电机带动螺旋桨进行旋转
- C、用手转动电机
- D、将飞行器起飞，感受飞行器机身振动

【答案】：A

39、高压线路的电线覆冰首先在（ ）生长，如风向不发生大的变化，迎风面上覆冰厚度会继续增加。

- A、导线两端
- B、导线下方
- C、迎风面上
- D、背风面上

【答案】：C

40、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、飞行器未与遥控器连接
- C、遥控器需进行摇杆校准
- D、遥控未开启

【答案】：C

41、同样容量不同类型的电池，最轻的是（ ）。

- A、铅酸蓄电池
- B、聚合物锂电池
- C、碱性电池
- D、以上均不正确

【答案】：B

42、多旋翼电调与电机如何匹配？（

)

- A、电调的额定电压要比电机的最大电流高
- B、电调的额定电流要比电机的最大电流底
- C、电调的额定电流要比电机的最大电流高
- D、以上均不正确

【答案】：C

43、四轴旋翼机使用的是（ ），所以应当使用无刷电调。

- A、有刷电机
- B、无刷电机
- C、智控电机
- D、非智控电机

【答案】：B

44、以下无人机中，需要跑道起降的是（ ）？

- A、固定翼无人机
- B、无人直升机
- C、多旋翼无人机
- D、六轴飞行器

【答案】：A

45、无人机系统中，起降驾驶员一般不参与哪个阶段控制（ ）。

- A、降落阶段
- B、巡航阶段
- C、起飞阶段
- D、以上均不正确

【答案】：B

46、360° 圆周航线飞行训练科目中，操作无人机在姿态模式下，完成360° 圆周航线飞行，在飞行过程中每两个航点之间的垂直误差不大于±（ ）cm。

- A、10
- B、30

C、 50

D、 100

【答案】： B

47、固定翼无人机练习启动时，可用（ ）的螺旋桨，既容易启动，又不易反转和打手。

- A、直径较大和较重
- B、直径较小和较重
- C、直径较小和较轻
- D、直径较大和较轻

【答案】：A

48、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

49、撞网回收系统是常用的无人机起飞着陆系统，当该起飞着陆系统出现故障时，我们可能需要维修下面这些装置：拦阻网装置、吸能缓冲装置和（ ）。

- A、末端引导装置
- B、遥控装置
- C、发射装置
- D、飞行控制系统（自驾仪）装置

【答案】：A

50、聚合物锂电池单体充满电后的电压一般为（ ）。

- A、3.7V
- B、4.2V
- C、3.3V
- D、以上均不正确

【答案】：B

51、下面那一部分不属于电调的组成部分（

)。

- A、插头
- B、漆包线
- C、硅胶线
- D、信号线

【答案】：B

52、锂电池的使用寿命主要是充放电次数，达到规定使用寿命或出现充电明显延时或最大电量低于标称值（ ）以上的电池，不建议继续使用。

- A、0.05
- B、0.1
- C、0.2
- D、0.25

【答案】：B

53、电机在焊接插头时，应该先对线头和插头分别（ ），然后再焊接。

- A、上锡
- B、清洗
- C、预热
- D、上助焊剂

【答案】：A

54、飞行器在执行兴趣点环绕最低高度是？（ ）

- A、5 米
- B、10 米
- C、15 米
- D、20 米

【答案】：A

55、GPS 的 3 个主要功能是（

)。

- A、高度速度经纬度
- B、高度速度（地速）位置
- C、高度速度（空速）位置
- D、以上均不正确

【答案】：B

56、多旋翼 1.1 米轴距代表什么意思？（ ）

- A、对角电机之间的直径距离为 1.1 米
- B、相邻电机之间的直径距离为 1.1 米
- C、对角电机之间的半径距离为 1.1 米
- D、以上均不正确

【答案】：A

57、多旋翼飞行器的螺旋桨（ ）。

- A、桨根处线速度大于桨尖处线速度
- B、桨根处升力系数小于桨尖处升力系数
- C、桨根处角速度等于桨尖处角速度
- D、以上均不正确

【答案】：C

58、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

59、一款电机参数为 3S 最大电流 23A，下面哪一款电调搭配最为适合（ ）。

- A、2-3S20A
- B、2-6S40A

C、2S30A

D、2-3S30A

【答案】： D

60、多旋翼飞行器通常至少装有（ ）及以上旋翼，利用空气动力克服自身重量，可自主或遥控飞行，能携带各种任务设备，并可多次回收使用。

- A、一个
- B、两个
- C、三个
- D、四个

【答案】：C

61、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

62、无人机定速遥控飞行时放下襟翼，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

63、遥控无人机着陆时，如果飞机处于顺侧风时（ ）。

- A、地速增大，收油门下滑和四转弯时机均应适当提前
- B、地速减小，收油门下滑和四转弯时机均应适当延后
- C、地速增大，收油门下滑和四转弯时机均应适当延后
- D、以上均不正确

【答案】：A

64、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

65、一款电机为 300KV，其在 3SLIP0 下，最大空载转速为（ ）。

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

【答案】：D

66、（ ）是指通过遥控器屏幕可以查看各个通道的工作状态，也可以分辨通道的正反相。

- A、舵量显示
- B、舵机相位
- C、相位功能
- D、定向功能

【答案】：A

67、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

68、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

69、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

70、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

71、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

72、无人机驾驶员操纵无人机定高平飞航迹偏离时，下列描述正确的是（

)。

- A、如果轨迹方向偏离目标 5° 以内，应快速大幅度地向偏转的反方向适当扭舵杆
- B、如果轨迹方向偏离目标 5° 以内，应柔和地向偏转的方向适当扭舵杆
- C、如果轨迹方向偏离目标 5° 以内，应柔和地向偏转的反方向适当扭舵杆
- D、以上均不正确

【答案】：C

73、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

74、固定翼无人机结构组成不包括（ ）。

- A、机身
- B、机翼
- C、尾翼
- D、驾驶室

【答案】：D

75、遥控无人机着陆时，关于顺风着陆描述正确的是（ ）。

- A、跟无风情况下一样，不需特别操作
- B、下滑速度较大，舵面效用较强，在拉平过程中，拉杆动作应及时、适量，防止拉平高
- C、下滑速度较小，舵面效用较弱，在拉平过程中，拉杆动作应及时、适量，防止拉平低

D、以上均不正确

【答案】：C

76、工作负责人应在每次巡检作业结束后的第二个工作日内前将相关变化情况报送（

)。

- A、工作负责人
- B、程控手
- C、工作许可人
- D、操控手

【答案】：C

77、无人机飞行控制系统速率陀螺是感知飞行器平台的传感器（）。

- A、姿态角度
- B、航向角
- C、角速度
- D、以上均不正确

【答案】：C

78、无人机任务规划需要实现的功能包括（）。

- A、自主导航功能，应急处理功能，航迹规划功能
- B、任务分配功能，航迹规划功能，仿真演示功能
- C、自主导航功能，自主起降功能，航迹规划功能
- D、以上均不正确

【答案】：B

79、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

80、机翼 1/4 弦线与垂直机身中心线的直线之间的夹角称为机翼的（

)。

- A、安装角
- B、上反角
- C、后掠角
- D、以上均不正确

【答案】：C

81、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

82、若一架无人机在飞行中可以进行舵面遥控，但无实时图像信号，地面站有各类仪表信息，但无法编辑航点航线，请问该无人机的遥控器（ ）正常，图传（ ）故障，数据电台（ ）正常，（ ）故障。

- A、下行链路、上行链路、下行链路、上行链路
- B、上行链路、下行链路、下行链路、上行链路
- C、上行链路、上行链路、下行链路、下行链路
- D、以上均不正确

【答案】：B

83、遥控无人机着陆的过程不包括（ ）。

- A、平飘接地和着陆滑跑
- B、下降和定高
- C、下滑和拉平
- D、以上均不正确

【答案】：B

84、某多轴螺旋桨长 254 毫米，螺距 114 毫米，那么他的型号可表述为（

)。

- A、2511
- B、1045
- C、254114
- D、以上均不正确

【答案】：B

85、多旋翼无人机无人机的轴距是指（ ）。

- A、相邻两电机轴间的距离
- B、相对电机轴间的距离
- C、电机轴距飞机立轴的距离
- D、电机轴的长度

【答案】：B

86、任务规划由（ ）等组成。

- A、任务接收、姿态控制、载荷分配、航迹规划、航迹调整和航迹评价
- B、任务理解、环境评估、任务分配、航迹规划、航迹优化和航迹评价
- C、任务分配、姿态控制、导航控制、航迹规划、航迹调整和航迹评价
- D、以上均不正确

【答案】：B

87、无人机地面控制站是整个无人机系统非常重要的组成部分，它包括任务规划，任务回放，实时监测，数字地图，通信数据链在内的集控制，通信，数据处理于一体的综合能力，是整个无人机系统的（ ）。

- A、指挥终端
- B、指挥控制中心
- C、数据统计中心
- D、显示服务端

【答案】：B

88、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

89、遥控器开机按钮操作顺序（ ）。

- A、长按
- B、短按再长按
- C、短按一下
- D、长按再短按

【答案】：B

90、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

91、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

92、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

93、某多轴螺旋型号为 1045，那么他的桨长（ ）毫米，螺距（ ）毫米。

A、254,114

B、10, 45

C、25, 11

D、25, 11

【答案】：A

94、飞机平飞遇垂直向上突风作用时（ ）。

A、阻力将增大

B、升力将增大

C、升力将减小

D、以上均不正确

【答案】：B

95、云还伴随出现其他一些天气现象，仍会对飞行的安定性产生影响，尤其是（ ），常造成飞机积冰、飞机颠簸、强烈风切变、雷击和冰暴，成为飞行障碍甚至危及飞行安全。

A、雨层云

B、高积云

C、积状云

D、层云

【答案】：C

96、组装固定翼无人机后进行试飞，如果机翼和尾翼扭曲变形，则飞行时左右机翼迎角不同，会导致无人机（ ）。

A、无法起飞

B、无法转向

C、自行俯仰

D、偏航或横滚

【答案】：D

97、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

98、导航子系统功能是向无人机提供（ ）信息，引导无人机沿指定航线安全、准时、准确的飞行。

- A、高度、速度和位置
- B、角速度
- C、角加速度
- D、温度、湿度

【答案】：A

99、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

100、旋翼水平铰的作用（ ）。

- A、自动调节桨叶升力变化，消除侧倾力矩
- B、使桨叶拉力发生周期性变化，也会使桨叶根部受到的弯矩发生周期性变化
- C、产生自下而上的挥舞相对气流，这会使桨叶迎角减小，拉力减小
- D、以上均不正确

【答案】：A

101、对于续航时间计算，当检测到电量剩余（

) 时，开始报警，提示用户应该注意剩余点亮，提前做好返航准备。

- A、30%
- B、20%
- C、40%
- D、50%

【答案】：A

102、短程无人机活动半径在（ ）以内。

- A、15km
- B、15-50km
- C、50-200km
- D、以上均不正确

【答案】：C

103、一般民用无人机所使用遥控器的频率是（ ）。

- A、2.4ZHZ
- B、2.4GHZ
- C、2.4WHZ
- D、以上均不正确

【答案】：B

104、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

105、固定翼无人机电子调速器的标称电流应（

) 电动机的最大额定电流。

- A、大于或等于
- B、小于或等于
- C、大于
- D、小于

【答案】：A

106、下列选项中，关于气温影响飞机滑跑距离说法正确的是（ ）。

- A、气温高时，空气密度小，飞机增速慢，飞机的离地速度增大，起飞滑跑距离要长
- B、气温低时，空气密度小，飞机增速快，飞机升力减小，起飞滑跑距离要长
- C、气温高时，空气密度大，飞机增速快，飞机升力增大，起飞滑跑距离要短
- D、气温低时，空气密度大，飞机升力减小，起飞滑跑距离增加。

【答案】：A

107、遥控无人机着陆时，风速大或气温低时（ ）。

- A、如目测低，加油门量相应小些
- B、如目测高，收油门量相应大些
- C、如目测低，加油门量相应大些
- D、以上均不正确

【答案】：C

108、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

109、以大疆产品为例，DJIGO 界面中，姿态球上绿色范围表示的是。

- A、飞行器云台朝向
- B、遥控器朝向
- C、移动设备朝向
- D、操作员朝向

【答案】：A

110、无人机 RTK 模式需要良好的卫星可见性和接收能力，维修完后不要在室内或者建筑物附近测试设备，以下哪种情况不适合测试：接收天线附近有阻挡天空视图（ ）。

- A、高于地平线 5° 的障碍物
- B、高于地平线 10° 的障碍物
- C、高于地平线 25° 的障碍物
- D、高于地平线 40° 的障碍物

【答案】：D

111、关于无人机飞行控制系统（自驾仪）调参时电压保护设置叙述正确的是（ ）。

- A、有两级低电压报警设置，第一级报警出现红灯闪烁，表示电量较低，可以继续飞行
- B、第一级报警出现红灯闪烁，表示电量极低，飞行控制系统（自驾仪）恒定设置为自动下降，可更改
- C、设置低电压报警值无需注意测算线损电压，提高精度
- D、出现低电压报警时最好及时降落，避免出现危险

【答案】：B

112、遥控无人机着陆时，对用侧滑的方法修正侧风影响的正确描述是（

)。

- A、判明偏流的方向及影响大小，适量向侧风反方向压杆形成坡度，并反扭舵抵制飞机转弯
- B、判明偏流的方向及影响大小，适量向侧风方向压杆形成坡度，并反扭舵抵制飞机转弯
- C、判明偏流的方向及影响大小，适量向侧风方向压杆形成坡度，并同向扭舵抵制飞机转弯
- D、以上均不正确

【答案】：B

113、未来无人驾驶航空器地面控制站的发展不包括（ ）。

- A、友好的人机界面
- B、低成本
- C、一站多机
- D、多样性

【答案】：D

114、关于为什么无人机要远离国家边境线，描述最准确的是？（ ）

- A、从电磁安全方面考虑
- B、从气象安全方面考虑
- C、从避免出现边境纠纷方面考虑
- D、因为边境线飞行环境不好

【答案】：C

115、下列不属于有桨调试主要内容是（ ）。

- A、油门测试
- B、动力测试
- C、俯仰测试
- D、滚转测试

【答案】：B

116、多旋翼无人机机体一般不使用材料（ ）。

- A、碳纤维材料
- B、高强度工程塑料
- C、玻璃纤维材料
- D、以上均不正确

【答案】：C

117、电调是连接飞控与电机的部件，主要功能是接收飞控发出的信号，再将控制信号转换为（ ），调节电机转速，从而影响和控制飞行器的飞行状态。

- A、电压的大小
- B、电流的大小
- C、脉冲信号
- D、光波信号

【答案】：B

118、视距内运行指无人机驾驶员或无人机观测员与无人机保持直接目视视觉接触的操作方式，航空器处于驾驶员或观测员目视视距内半径（ ）米，相对高度低于 120 米的区域内。

- A、300
- B、500
- C、700
- D、1000

【答案】：B

119、作业过程中，任务手如发现（ ）、悬停点与预设航线偏差较大，应及时告知程控手（操控手）调整飞行航线。

- A、任务目标
- B、飞行航向
- C、飞行航线
- D、飞机轨迹

【答案】：C

120、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

121、遥控器通道的常用设置中油门定义为（ ）通道。

- A、1
- B、2
- C、3
- D、4

【答案】：C

122、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

123、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

124、多旋翼在测试电机转动方向最重要的安全措施是（ ）。

- A、拆卸螺旋桨
- B、拆卸机臂
- C、拆卸电机
- D、以上均不正确

【答案】： A

125、以下哪种动力电池放电电流最大（ ）。

- A、20000mAh, 5C
- B、8000mAh, 20C
- C、2000mAh, 30C
- D、以上均不正确

【答案】：B

126、悬停状态的六轴飞行器如何实现向前移动（ ）。

- A、纵轴右侧的螺旋桨减速，纵轴左侧的螺旋桨加速
- B、横轴前侧的螺旋桨减速，横轴后侧的螺旋桨加速
- 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】：B

127、在起飞过程中，地面站操作员通常每隔（ ）向飞行操作员通报无人机当前飞行高度、速度等数据。

- A、5~10s
- B、1~5s
- C、10~15s
- D、15~20s

【答案】：A

128、遥控无人机着陆时，关于顺风着陆描述正确的是（ ）。

- A、地速较大，平飘距离较长
- B、地速较小，平飘距离较短
- C、地速正常，平飘距离正常
- D、以上均不正确

【答案】：A

129、为了解决大速度下空气压缩性的影响和噪音问题，可以对桨叶进行何种操作（

)。

- A、把桨叶尖部作成后掠行
- B、采用矩形桨叶
- C、采用尖削桨叶
- D、以上均不正确

【答案】：A

130、电池、电子调速器（电调）和电机三者之前的关系（ ）。

- A、电池输出电流 $\geq$ 电子调速器（电调）最大电流 $\geq$ 电动机最高承载电流
- B、电池输出电流 $\geq$ 电子调速器（电调）最大电流 $\leq$ 电动机最高随载电流
- C、电池输出电流 $\leq$ 电子调速器（电调）最大电流 $\leq$ 电动机最高承载电流
- D、电池输出电流 $\leq$ 电子调速器（电调）最大电流 $\geq$ 电动机最高承载电流

【答案】：A

131、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

132、下面哪项功能与 GPS 指南针模块无关（ ）。

- A、精准定位悬停
- B、定高
- C、保持飞行稳定
- D、失控返航

【答案】：B

133、多旋翼无人机要求实现悬停中向右偏航，不同螺旋桨应如何变化？（

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/075133232311012112>