

CAAC 无人机复习测试

第一部分 单选题(150 题)

1、空域管理的具体办法由（ ）制定。

- A、中国民用航空局
- B、中共中央军事委员
- C、中华人民共和国国务院和中共中央军事委员会
- D、机场塔台

【答案】：C

2、在目视范围内，操控手应密切观察无人直升机（ ）及周围环境变化，异常情况下，操控手可手动接管控制无人直升机。

- A、机架
- B、脚架
- C、光电吊舱
- D、飞行姿态

【答案】：D

3、姿态传感器应安装在无人机（ ）附近，振动要尽可能的小，有较高的安装精度要求。

- A、中心
- B、重心
- C、焦点
- D、以上均不正确

【答案】：B

4、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

5、固定翼无人机进行水平“8”字飞行时，要求在高度为（ ）米的航线上。

- A、30-50
- B、60-80
- C、90-120
- D、120-140

【答案】：B

6、多轴飞行器的飞控指的是（ ）。

- A、机载导航飞控系统
- B、机载遥控接收机
- C、机载任务系统
- D、以上均不正确

【答案】：A

7、一份详细的测试报告包含足够的信息，包括（ ），下列选项错误的是。

- A、产品质量和测试过程的评价
- B、测试报告基于测试中的数据采集
- C、测试原因
- D、对最终的测试结果分析

【答案】：C

8、飞机在起飞着陆前放下襟翼的作用是（ ）。

- A、增加升力
- B、增加阻力

C、增大摩擦力

D、增大升力的同时增加阻力

【答案】： D

9、在自主飞行过程中，遥控器油门得位置应处于（ ）。

- A、油门处于最上方
- B、油门处于最下方
- C、油门处于中间略上
- D、以上均不正确

【答案】：C

10、地球自转产生的地球自转偏向力对风向产生影响，下列哪个是正确的？

- A、北半球，地球自转偏向力使得气流向左偏转
- B、北半球，地球自转偏向力使得气流向右偏转
- C、北半球，地球自转偏向力使得气流先向右再向左偏转
- D、以上均不正确

【答案】：B

11、具有能自主起飞和着陆，对起降场地条件的要求极低，制作容易、成本低廉，飞行动作灵活的特点的无人驾驶航空器是（ ）。

- A、无人直升机
- B、多旋翼无人驾驶航空器
- C、固定翼无人驾驶航空器
- D、垂直起降固定翼无人驾驶航空器

【答案】：B

12、下面哪种连接是对的？（ ）

- A、电池—电调—电机
- B、电机—电调—电池—IMU
- C、电机—电调—IMU—电池
- D、以上均不正确

【答案】：A

13、下列属于无人驾驶航空器产生升力的主要部件是（

)。

- A、机翼
- B、尾翼
- C、燃料系统
- D、动力装置

【答案】：A

14、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

15、起降点四周（ ）条件应良好，满足安全起降要求。

- A、起降
- B、作业
- C、飞行
- D、净空

【答案】：D

16、视距内运行航空器处于驾驶员或观测员目视视距内半径多少米？（ ）

- A、500 米
- B、600 米
- C、700 米
- D、1000 米

【答案】：A

17、无人机发动机采用重力供油系统但装有增压泵，主要目的是为了（

)。

- A、减小油箱的剩余燃油
- B、保证大速度巡航的用油
- C、保证爬升、下降及其他特殊情况下的正常供油
- D、以上均不正确

【答案】：C

18、和地面建筑物有关的湍流强度依赖于（ ），这会影响任何飞机的起飞和着陆性能，也会引发非常严重的危险。

- A、障碍物的多少和风的基本速度
- B、障碍物的尺寸和风的基本速度
- C、障碍物的尺寸和风的基本方向
- D、以上均不正确

【答案】：B

19、无刷电机去除了电刷，最直接的变化就是没有了有刷电机运转时产生的电火花，这样就极大减少了电火花对（ ）的干扰。

- A、动力系统
- B、地面站接收设备
- C、遥控无线电设备
- D、飞控系统

【答案】：C

20、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

21、“卫星接收信号强度符合要求，确认任务规划正确无误，数据上传和下传工作正常”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】：C

22、空速明显大于地速的原因是（ ）。

- A、逆风
- B、顺风
- C、无风
- D、以上均不正确

【答案】：A

23、电调上最粗的红线和黑线用来连接（ ）。

- A、动力电池
- B、电动机
- C、机载遥控接收机
- D、飞控

【答案】：A

24、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

25、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

26、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

27、无人机平台包括无人机本体和（ ）。

- A、图像传输系统
- B、飞行控制系统
- C、地面站系统
- D、动力系统

【答案】：B

28、BEC 电子调速器（电调）有分流供电能力，可将动力电池电压变为（ ）电压给飞行控制系统（自驾仪）供电，多旋翼无人机的多个电子调速器（电调）都给飞行控制系统（自驾仪）供电，就容易混乱，所以我们一般只会保留一个电子调速器（电调）供电。

- A、24V
- B、12V
- C、5V
- D、36V

【答案】：C

29、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

30、无人机飞行员操纵方向舵时，飞行器将绕（

)。

- A、横轴运动
- B、纵轴运动
- C、立轴运动
- D、以上均不正确

【答案】：C

31、众所周知，物体运动的速度是一个矢量，关于飞行过程中空速与地速的关系，下列正确的是（ ）。

- A、正侧风时，空速=地速
- B、 无论何时，空速+风速=地速
- C、 逆风时，空速<地速
- D、以上均不正确

【答案】：B

32、（ ）功能通常包括指挥调度、任务规划、操作控制、显示记录等功能。

- A、数据链路分系统
- B、无人机地面站系统
- C、飞控与导航系统
- D、以上均不正确

【答案】：B

33、物体的运动是各式各样的，车辆行驶、鸟类飞翔、机器运转等，从表面上看，运动方式千差万别，但实质上都离不开两种基本的运动：（ ）和转动。

- A、平移
- B、平行
- C、平动
- D、直行

【答案】：C

34、以下是共轴双旋翼直升机的优点的是（

)。

- A、操作结构简单
- B、自转下滑性能优异
- C、纵向尺寸小
- D、以上均不正确

【答案】：C

35、3508/2835 两个电机（ ）。

- A、带动的桨宽大
- B、带动的速度快
- C、2835 外观上的更细更高
- D、以上均不正确

【答案】：C

36、多旋翼飞行器悬停时的平衡不包括（ ）。

- A、俯仰平衡
- B、升力平衡
- C、诱导阻力平衡
- D、以上均不正确

【答案】：C

37、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

38、电调、电机和螺旋桨是旋翼飞机的（ ）。

- A、控制系统
- B、电力系统
- C、动力系统

D、稳定系统

【答案】：C

39、灾情检查主要是对受灾区域内的输电线路设备状态和（ ）进行检查和评估。

- A、设备受损情况
- B、通道环境
- C、弧垂状态
- D、树木情况

【答案】：A

40、（ ）的主要功能是根据飞控计算机的指令，按规定的静态和动态要求，通过对无人机各控制舵面和发动机节风门等的控制，实现对无人机的飞行控制。

- A、电源
- B、伺服执行机构
- C、数据链
- D、以上均不正确

【答案】：B

41、以下不属于航空器的是（ ）。

- A、直升机
- B、飞艇
- C、卫星
- D、以上均不正确

【答案】：C

42、无人机飞防作业关于风的方面，描述错误的是（ ）。

- A、大风会引起飘移增加
- B、禁止人员处于下风向
- C、应在3级风以内作业
- D、7米/秒的风速有助于提升作业效果

【答案】：D

43、IMU 方向选择，即飞控安装方向选择，需要根据飞控实际的安装位置，选择正确的安装方向，错误的选择将会导致（

)。

- A、起飞后向后飞
- B、起飞后向左飞
- C、起飞后向右飞
- D、严重的飞行事故

【答案】：D

44、飞行器在执行航点飞行时，相邻航点的设置应大于？（ ）

- A、5 米
- B、10 米
- C、15 米
- D、20 米

【答案】：A

45、用遥控器设置电调，需要（ ）。

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

【答案】：A

46、一般常见的组合导航系统以（ ）为主。

- A、天文导航和惯性导航
- B、图像匹配导航和卫星导航
- C、卫星导航和天文导航
- D、多卫星

【答案】：D

47、两块电池 6S、5000mah 的电池并联，用 2C 充电，充电的功率是多少？（

)

- A、202W
- B、504w
- C、404W
- D、以上均不正确

【答案】： B

48、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

49、现场作业人员均应穿戴（ ）。

- A、屏蔽服
- B、静电服
- C、短袖
- D、全棉长袖工作服

【答案】： D

50、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

51、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

52、无人机飞行员在操纵飞机平飞时，遇到强烈的垂直上升气流时，为了防止过载超规定应（ ）。

A、适当减小飞行速度

B、加大油门迅速脱离

C、以最大上升率增大高度

D、以上均不正确

【答案】：A

53、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

54、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

55、多旋翼无人机动力系统主要调试（ ）、动力电源、螺旋桨和调速系统等。

A、机架

B、动力电机

C、定位系统

D、避障系统

【答案】：B

56、遥控无人机着陆时，下列哪种情况需要复飞（ ）。

- A、飞机油料不足
- B、跑道上有飞机或其它障碍物影响着陆安全时
- C、飞机稍稍偏离期望下滑线
- D、以上均不正确

【答案】：B

57、电子调速器（电调）在焊接输出相线时，相线名称和输出线（ ）。

- A、一一配对
- B、任意配对
- C、区分正负极
- D、其中一根先必须配对

【答案】：B

58、多旋翼飞行器在没有发生机械结构改变的前提下，如发生漂移，不能直线飞行时，不需要关注的是（ ）。

- A、调整重心位置
- B、GPS 定位
- C、指南针校准
- D、以上均不正确

【答案】：A

59、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

60、着陆目测是驾驶员对飞机飞行高度和降落点进行目视判断，对于目测质量的评判为（ ）。

)。

- A、飞机没有达到目测接地范围就接地的，叫目测低
- B、飞机没有达到目测接地范围就接地的，叫目测高
- C、飞机超过目测接地范围才接地的，叫目测低
- D、以上均不正确

【答案】：A

61、垂起固定翼无人机电子电气部件中的飞行控制系统（自驾仪），测试内容为（ ）、气压计、空速计，下列选项错误的是。

- A、飞控仪本体
- B、遥控器、接收机对频
- C、相关飞控组件
- D、惯性测量单元

【答案】：B

62、在温暖的天气飞行中，在较低高度有时会遇上湍流空气，以下描述正确的是（ ）。

- A、很可能在路面和荒地上空发生上升气流
- B、在类似成片树林的广阔植被区域发生上升气流
- C、在大片水体区域发生上升气流
- D、在路面和荒地遇到下沉气流

【答案】：A

63、（ ）航空器平台结构通常包括机翼、机身、尾翼和起落架等。

- A、单旋翼
- B、多旋翼
- C、固定翼
- D、以上均不正确

【答案】：C

64、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

65、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

66、无人机数据链的关键能力不包括（ ）。

- A、抗干扰能力
- B、安全性
- C、抗欺骗性
- D、高速传输

【答案】：D

67、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

68、机场上空高度较低的云会直接影响飞机的起降其中，危害最大的云是（

)。

- A、对流云
- B、卷状云
- C、层状云
- D、层积云

【答案】：A

69、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

70、任务分配提供可用的无人机资源和着陆点的显示，辅助操作人员进行（ ）。

- A、载荷规划、通信规划和目标分配
- B、链路规划、返航规划和载荷分配
- C、任务规划、返航规划和载荷分配
- D、以上均不正确

【答案】：A

71、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

72、（ ）是后台指挥中心与前线地面执行人员沟通的枢纽，是最清楚整体行动方案的人，由云台手负责指挥飞行，（

) 主要负责飞行安全。

- A、飞手，云台手
- B、云台手，飞手
- C、飞手，飞手
- D、云台手，云台手

【答案】：B

73、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

74、飞行控制系统（自驾仪）安装水平面应与（ ）。

- A、机翼平面平行
- B、水平尾翼平面平行
- C、机身水平面平行
- D、随意安装

【答案】：C

75、固定翼无人机的方向舵负责完成无人机的（ ）动作。

- A、横滚
- B、俯仰
- C、偏航
- D、以上均不正确

【答案】：C

76、姿态遥控模式下操纵无人机爬升，俯仰角偏高时，下列正确的操纵是（ ）。

- A、应柔和地向右扭舵
- B、应柔和地向后带杆
- C、应柔和地向前顶杆

D、以上均不正确

【答案】：C

77、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

78、固定翼无人机提高升阻比的措施下列说法正确的是（ ）。

- A、选择平凸形翼型
- B、减小飞行速度
- C、减小展弦比
- D、设置翼梢小翼

【答案】：D

79、锂聚合物电池的标称电压是（ ）。

- A、1.2V
- B、4.2V
- C、3.7V
- D、以上均不正确

【答案】：C

80、起飞前，操作人员应逐项开展设备检查、系统自检、（ ）确保无人机处于适航状态。

- A、天气检查
- B、航线检查
- C、地面检查
- D、空域检查

【答案】：B

81、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

82、螺旋桨的螺距是什么？（ ）

- A、螺距是指螺旋桨旋转一周所上升或前进的距离
- B、螺距是指螺旋桨旋转一周所上升的距离
- C、螺距是指螺旋桨旋转一周所前进的距离
- D、以上均不正确

【答案】：A

83、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

84、一款四旋翼其1号电机通电后发现旋转方向为顺时针，这时应（ ）。

- A、飞行器电调故障，更换电调
- B、将1号电机的螺旋桨更换为CW桨叶即可
- C、将1号电机引出线2根线与电调线2根线进行对调即可
- D、飞行器严重错误，禁止飞行

【答案】：C

85、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

86、气温的变化，会严重影响电动无人机的哪项性能？

- A、速度性能
- B、续航性能
- C、载荷性能
- D、以上均不正确

【答案】：B

87、如果无人机没有前进速度，那么桨叶角就（ ）桨叶迎角。

- A、大于
- B、等于
- C、小于
- D、以上均不正确

【答案】：B

88、（ ）的主要功能是监控无人驾驶航空器的飞行过程以及任务执行情况，它是一个实时采集并分析遥测数据、不定时发送控制指令、显示飞行状态等功能结合于一体的综合监控系统。

- A、地面控制站
- B、飞控系统
- C、动力系统
- D、电力系统

【答案】：A

89、设备运维单位应建立（ ），包括：线路走向和走势、交叉跨越情况、杆塔坐标、周边地形地貌等，并核实无误。

- A、线路资料信息
- B、设备信息
- C、起飞区档案
- D、降落区档案

【答案】：A

90、地面站电子地图显示的信息分为三个方面：一是（ ）二是（

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/137063201136010052>