

多旋翼考试题库

第一部分 单选题(150 题)

- 1、下列关于飞行过程中出现指南针受到干扰的处理方式正确的是（ ）。
- A、迅速将飞行模式切换到手动模式，并尽快操作飞行器降落，若操作困难可采取就近降落
 - B、迅速将飞行模式切换到姿态模式，并尽快操作飞行器降落，若操作困难可采取就近降落
 - C、立即采取一键返航操作
 - D、拉高飞行器等待干扰消失后继续作业

【答案】： B

- 2、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

- 3、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

- 4、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

5、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

6、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

7、（ ）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

8、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

9、在高海拔寒冷、空气稀薄地区，飞行器负载不改变下，飞行器状态会（ ）。

- A、飞行时间减少
- B、最大起飞重量增加
- C、飞行时间变长
- D、无任何变化

【答案】： A

10、（ ）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

11、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

12、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

13、多旋翼无人机的动力电机调速不采用（ ）的方法调速。

A、电枢供电电压

B、改变电机主磁通

C、改变电枢回路总电阻

D、改变外接电阻

【答案】：D

14、多轴飞行时地面人员手里拿的“控”指的是（ ）。

A、地面遥控发射机

B、链路系统

C、导航飞控系统

D、以上均不正确

【答案】：A

15、遥控无人机着陆到平飘阶段（ ）。

A、平飘前段，速度较大，下沉较慢，拉杆量应小一些

B、平飘前段，速度较大，下沉较慢，拉杆量应大一些

C、平飘后段，速度较小，下沉较快，拉杆量应适当减小

D、以上均不正确

【答案】：A

16、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

17、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

18、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

19、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

20、为了使固定翼无人机飞行中俯仰为矩平衡，电动机相对无人机纵轴一般有向下（ ）的下拉安装角。

- A、 $1\sim 1.5^{\circ}$
- B、 $1.5\sim 3^{\circ}$
- C、 $3\sim 4.5^{\circ}$
- D、 $5.5\sim 6^{\circ}$

【答案】：B

21、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

22、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

23、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

24、无人机任务规划需要考虑的因素有（ ）、无人机物理限制、实时性要求。

- A、飞行任务范围，飞行安全限制
- B、飞行安全限制，飞行任务要求
- C、飞行环境限制，飞行任务要求
- D、以上均不正确

【答案】：C

25、巡检作业区域出现雷雨、（ ）等突变天气或空域许可情况发生变化时，应采取措施控制无人直升机返航或就近降落。

- A、低温

B、大雾

C、高温

D、大风

【答案】： D

26、启动发动机时，遥控器的油门杆应置于（ ）。

- A、高速位置
- B、怠速位置
- C、中速位置
- D、以上均不正确

【答案】：B

27、多轴飞行器重心过高于或过低于桨平面会（ ）。

- A、增加稳定性
- B、降低机动性
- C、显著影响电力消耗
- D、以上均不正确

【答案】：B

28、执行紧急救护，抢险救灾或其他紧急任务，飞行计划申请最迟应在飞行前（ ）H提出。

- A、0.5
- B、1
- C、2
- D、3

【答案】：B

29、飞行高度层应当根据（ ）配备。

- A、航线或航路走向、航空器性能、飞行区域以及航线的地形、天气和飞行情况等
- B、飞行任务的性质、航空器等级、飞行区域以及航线的地形、天气和飞行情况等
- C、飞行任务的性质、航空器性能、飞行区域以及航线的地形、天气和飞行情况等
- D、航线或航路走向、航空器等级、飞行区域以及航线的地形、天气和飞行情况等

【答案】：C

30、现有脉冲宽度调制（PWM）信号波的周期为 10ms，高电平的持续时间为 4ms，其占空比为（ ）。

A、0.2

B、0.4

C、0.6

D、0.8

【答案】：B

31、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

32、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

33、飞机的压力中心是（ ）。

A、压力最低的点

B、压力最高的点

C、升力的着力点

D、以上均不正确

【答案】：C

34、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

35、无人机飞行时放下襟翼，会使飞机（ ）。

- A、飞行速度增大
- B、飞行速度无明显变化
- C、飞行速度减小
- D、以上均不正确

【答案】：C

36、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

37、起落航线（五边航线）组成内容不包括（ ）。

- A、着陆目测、着陆
- B、任务飞行
- C、起飞、建立航线
- D、以上均不正确

【答案】：B

38、（ ）与任务规划是无人机地面站的主要功能。

- A、指挥控制
- B、导航
- C、飞行视角显示

D、以上均不正确

【答案】：A

39、以大疆产品为例，飞行器飞行过程中，红色三角形位于姿态球左上方，三角形尖端朝向姿态球中心，请问飞行器处于操作者哪个位置，机头朝向如何？

- A、飞行器处于操作者左前方，机头朝向操作者自己
- B、飞行器处于操作者左后方，机头朝向操作者自己
- C、飞行器处于操作者右后方，机头朝向操作者前方
- D、飞行器处于操作者右前方，机头朝向操作者后方

【答案】：A

40、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

41、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

42、下列关于充电环境注意事项描述错误的是（ ）。

- A、避免处于阳光暴晒环境下充电
- B、应在车辆、室内等密闭空间内充电
- C、避免处于降雨条件下充电
- D、尽量处于通风常温环境下充电

【答案】：B

43、航迹优化是指航迹规划完成后，系统根据无人机飞行的（ ）对航迹进行优化处理，制定出适合无人机飞行的航迹。

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

【答案】： B

44、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

45、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

46、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

47、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

48、垂起固定翼无人机零部件的定期维护保养，下列选项错误的是（ ）。

- A、检查电池有无破损，鼓包胀气
- B、保持机身框架完好无裂纹
- C、检查电机安装是否紧固，有无松动等现象
- D、及时清理油污、碎屑，保持各部位清洁

【答案】：D

49、维护保养人员应按要求（ ）按时开展日常维护、零件维修更换、大修保养和试验等工作。

- A、使用经验
- B、使用说明书
- C、飞行手册
- D、维护保养手册

【答案】：D

50、无人机具体执行的飞行任务主要包括到达时间和进入目标方向等，需满足如下要求：（ ）。

- A、航迹距离约束，固定的目标进入方向
- B、执行任务时间，进入目标位置
- C、返航时间，接近目标的飞行姿态
- D、以上均不正确

【答案】：A

51、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

52、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

53、IMU 能够检测的项目不包括（ ）。

- A、经纬度
- B、加速度
- C、三维速度
- D、角速度

【答案】：A

54、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

55、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

56、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

57、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

58、固定翼无人机航程的提升措施，下列选项正确的是（ ）。

- A、增大电池容量
- B、增加飞机起飞重量
- C、减小迎角
- D、逆风飞行

【答案】：A

59、真空速明显小于地速是什么原因？（ ）

- A、逆风
- B、顺风
- C、无风
- D、以上均不正确

【答案】：B

60、从机尾向机头方向看去，顺时针旋转螺旋桨飞机的扭距使飞机（

)。

- A、向下低头
- B、向左滚转
- C、向上抬头
- D、以上均不正确

【答案】：B

61、遥控无人机进入下滑后（ ）。

- A、当下滑线正常时，如速度大，表明目测高，应适当收小油门
- B、当下滑线正常时，如速度大，表明目测低，应适当增加油门
- C、当下滑线正常时，如速度小，表明目测高，应适当收小油门
- D、以上均不正确

【答案】：A

62、以机械结构复杂性来对比，三种飞行器结构从简单到复杂排列正确的是（ ）。

- A、直升机、固定翼、多旋翼
- B、直升机、多旋翼、固定翼
- C、多旋翼、固定翼、直升机
- D、固定翼、直升机、多旋翼

【答案】：C

63、无人机系统的机长是指（ ）。

- A、协作操控无人机的人
- B、负责整个无人机系统运行和安全的驾驶员
- C、操控无人机的人
- D、以上均不正确

【答案】：B

64、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

65、遥控无人机着陆时，如果飞机处于逆侧风时（ ）。

- 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】：B

66、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

67、提取系统中安装舵机时，应该先把（ ）复位，防止上电后舵机超限损坏机械手。

- A、压力传感器
- B、舵机
- C、机械爪
- D、丝杆

【答案】：B

68、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

69、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

70、进行无人机飞行任务规划时下列哪一条不在考虑范围内（ ）。

- A、禁飞区
- B、险恶地形
- C、飞机寿命
- D、以上均不正确

【答案】：C

71、地面保障分系统由地面保障设备和（ ）组成。

- A、地面接收单元
- B、地面显控单元
- C、数据接收链路
- D、备用设备

【答案】：B

72、一块聚合物锂电池上标有 25C 字样，C 代表（ ）。

- A、充电倍率
- B、容量倍率
- C、放电倍率
- D、以上均不正确

【答案】：C

73、多轴飞行器正常作业受自然环境影响的主要因素是（

)。

- A、风向
- B、地表是否凹凸平坦
- C、温度、风力
- D、以上均不正确

【答案】：C

74、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

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

【答案】：B

76、多旋翼无人机磁罗盘正确校准的方法是（ ）。

- A、校准时需要水平和垂直
- B、校准时应靠近强磁场区域
- C、校准时可以在雷雨天气
- D、校准时机身可以任意倾斜角度

【答案】：A

77、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

78、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

79、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

80、遥控无人机着陆拉平时，对拉平操作描述不恰当的是（ ）。

- A、主动地、有预见地、机动灵活地去操纵飞机
- B、严格按高度值执行动作
- C、正确的拉平动作，必须按照实际情况
- D、以上均不正确

【答案】：B

81、固定翼无人机组装后，要对机翼、机身和尾翼的相互位置进行检查若发现机翼在机身上左右高低位置不一致，可将（ ），直到把机翼摆平为止。

- A、较高一侧机身侧板的安装机翼处削去一些
- B、较低一侧机身侧板的安装机翼处填补一些
- C、较高一侧机翼削短一些
- D、较短一侧机翼加长一些

【答案】：A

82、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

83、电动无人驾驶航空器的电力蓄能装置叫（ ）。

- A、电机
- B、电源
- C、电子调速器
- D、电池组

【答案】：D

84、固定翼无人机的升降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】：B

85、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

86、无人机系统通讯链路主要包括：指挥与控制、感知和规避、（

) 三种。

- A、空中交通管制
- B、视频通信
- C、通信中继
- D、以上均不正确

【答案】：A

87、() 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

88、经验表明无人机每飞行() 小时或者更少就需要某种类型的预防性维护，至少每() 小时进行较小的维护。

- A、30，60
- B、20，50
- C、25，40
- D、以上均不正确

【答案】：B

89、无人直升机或多旋翼飞行器飞行时间的含义是指()。

- A、自旋翼机起飞离地到着陆接地的瞬间
- B、自旋翼机起飞滑跑至着陆滑跑终止的瞬间
- C、自旋翼机旋翼开始转动至旋翼停止转动的瞬间
- D、以上均不正确

【答案】：C

90、遥控器、图传、地面站与飞行器之间数据链路分别是()。

- A、上行链路、下行链路、上行链路
- B、上行链路、下行链路、上下行链路并存

C、下行链路、下行链路、上行链路

D、以上均不正确

【答案】：B

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/138072030001007046>