CAAC无人机复习试题

第一部分　单选题(150题)

1、视距内飞行定义中的高度，一般是指人、机相对高度不超过起飞点（　　）米。

A、100 米

B、120 米

C、500 米

D、1000 米

【答案】：B

2、姿态遥控模式下操纵无人机爬升，飞机速度减小太多时，下列正确的操纵是（　　）。

A、迅速关闭发动机

B、迅速增大俯仰角

C、迅速减小俯仰角

D、以上均不正确

【答案】：C

3、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

4、一般来说，油动民用无人机与电动民用无人机在冬天飞行时的航时特点是（

）。
A、油动航时比夏天长；电动航时比夏天短
B、油动航时比夏天短；电动航时比夏天长
C、油动航时比夏天长；电动航时也比夏天长
D、以上均不正确
【答案】：A

5、小型无人机，是指空机重量不超过（　　）千克或者最大起飞重量不超过（　　）千克的无人机，但不包括微型、轻型无人机。
A、25，35
B、15，35
C、25，45
D、15，25
【答案】：D

6、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

7、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

8、固定翼无人机飞行时，出现机体晃动，此时应检查（　　）。
A、电机安装角度是否有偏差
B、螺旋桨是否完好
C、机翼是否平衡

D、上述部件都可能有故障，都要检查

【答案】：D

9、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

10、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、 障碍物的大小和风的基本速度
C、 障碍物的大小和风的基本方向
D、以上均不正确
【答案】：B

11、无人机的 GPS 模块因损坏需进行替换，替换后重新安装，其位置距离螺旋桨有一定要求，下面安装位置正确的是（　　）。
A、距离螺旋桨 12cm
B、距离螺旋桨 8cm
C、距离螺旋桨 5cm
D、安装在机体正下方
【答案】：A

12、飞行前检查，下列哪一项最危险（　　）。
A、电池表面有轻微污渍
B、电池电量 90%
C、遥控器表面有污渍
D、套筒未旋紧或卡扣未卡紧
【答案】：D

13、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

14、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

15、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

16、飞机纵向阻尼力矩的产生主要（　　）。
A、由后掠机翼产生的
B、由垂直尾翼产生的
C、由水平尾翼产生的
D、以上均不正确
【答案】：C

17、无人机飞行人员在执行飞行任务时，应当随身携带（　　）。
A、飞行记录本
B、飞机适航证书
C、驾驶员执照或合格证

D、都不需要

【答案】：C

18、固定翼无人机方向舵和升降舵并排安装在舵机层板架上舵机配有减震用的橡胶垫，内有一个空心铆钉用螺钉固定时，空心铆钉起（）的作用。

A、减小振幅

B、平衡重心

C、限制高度

D、确定安装位置

【答案】：C

19、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

20、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

21、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

22、在机翼表面附面层由层流状态转变为紊流状态的转捩点的位置。
A、在飞行M数小于一定值时保持不变
B、 将随着飞行速度的提高而前移
C、 将随着飞行速度的提高而后移
D、以上均不正确
【答案】：B

23、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

24、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

25、四轴飞行器和八轴飞行器的区别是（　　）。
A、四轴飞行时间短，效率高八轴更稳
B、四轴飞行时间久，效率高八轴更稳
C、八轴飞行时间久，效率高四轴更稳
D、以上均不正确
【答案】：B

26、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

27、以下哪种闪灯情况，可判定为指南针异常（　　）。
A、飞行器 LED 紫黄灯交替快闪
B、飞行器 LED 黄红灯交替慢闪
C、飞行器 LED 黄灯快闪
D、飞行器 LED 红灯常亮
【答案】：B

28、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

29、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

30、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

31、气压传感器测的是以下哪个高度？（　　）
A、相对高度
B、 海拔高度
C、 无线电高度
D、以上均不正确
【答案】：B

32、活塞发动机中，CDI 系统属于（　　）的一部分。
A、排气系统
B、进气系统
C、点火系统
D、以上均不正确
【答案】：C

33、用计算机生成或打印的工作票应使用统一的票面格式由（　　）审核无误，手工或电子签名后方可执行。
A、工作票签发人
B、工作许可人
C、工作负责人
D、专责监护人
【答案】：A

34、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

35、下列正确的是（

）。
A、飞机的升阻比越大，飞机的空气动力特性越差
B、飞机的升阻比越小，飞机的空气动力特性越好
C、飞机的升阻比越大，飞机的空气动力特性越好
D、以上均不正确
【答案】：C

36、捉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

37、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

38、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

39、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

40、典型的无人机是由飞行器平台、动力系统、控制站与飞行控制系统、通信导航系统、任务载荷系统以及（　　）系统组成。
A、发射/回收系统
B、燃油系统
C、制导系统
D、飞行系统
【答案】：A

41、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

42、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

43、民用无人机上的舵机一般输出行程为（　　）。
A、正负 120 度

B、正负 45 度
C、正负 20 度
D、以上均不正确
【答案】：C

44、固定翼无人机的基本飞行性能，起飞距离指从开始滑跑到飞机越过安全高度时所经过的水平距离，影响起飞距离的因素中错误的是（）。

A、飞机起飞重量

B、发动机的推力

C、减小迎角

D、爬升角

【答案】：C

45、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

46、飞机的姿态需要通过加速度计、（　　）等惯性传感器进行测量。

A、陀螺仪

B、GPS

C、双目传感器

D、位置传感器

【答案】：A

47、下面关于悬停操纵说法错误的是（

）。
A、悬停时的姿态是各气动力和力矩以及重量、重心配平的结果，是唯一的
B、在悬停中，要保持直升机没有前后移位，必须使纵向力和俯仰力矩平衡
C、悬停时气动力自动保持平衡，无需频繁操纵
D、以上均不正确
【答案】：C

48、遥控无人机着陆时，关于收油门描述正确的是（　　）。
A、收油门的过程要拉长一些，拉长了可以柔和，使速度减小均匀，有利于做好着陆
B、收油门的过程要尽量短，短了可以柔和，使速度减小均匀，有利于做好着陆
C、收油门的过程可以随意些，跟着感觉就好
D、以上均不正确
【答案】：A

49、可能需要处置的危急情况不包括：（　　）。
A、任务设备故障
B、舵面故障
C、动力装置故障
D、以上均不正确
【答案】：A

50、（　　）主要是制定无人机飞行任务、完成无人机载荷数据的处理和应用，指挥中心/数据处理中心一般都是通过无人机控制站等间接地实现对无人机的控制和数据接收。
A、无人机控制站
B、指挥处理中心
C、载荷控制站

D、以上均不正确

【答案】：B

51、多旋翼设计上反角的作用是（　　）。

A、机动

B、 稳定

C、

省电
D、以上均不正确
【答案】：B

52、（　　）传感器是飞行控制系统的基本传感器之一，用以改善系统的阻尼特性、提高稳定性。
A、迎角，侧滑角
B、 空速
C、 角速率
D、以上均不正确
【答案】：C

53、以下电池类型中，记忆效应最强的是（　　）。
A、锂电池
B、镍氢电池
C、镍镉电池
D、以上均不正确
【答案】：C

54、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

55、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

56、无人机盘旋飞行时，无人机内，外机翼的线速度是不相同的内翼速度（　　），外翼速度（　　）。
A、小，小
B、大，大
C、小，大
D、大，小
【答案】：C

57、无人机驾驶员操纵无人机下降到10米以下时，应重点关注的信息是（　　）。
A、飞机航行灯开闭状态
B、飞机下降速度、姿态和空速
C、飞机剩余油量
D、以上均不正确
【答案】：B

58、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

59、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

60、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

61、（　　）是指专门分配给无人机系统运行的空域，通过限制其他航空器的进入以规避碰撞风险。
A、隔离空域
B、融合空域
C、监视空域
D、报告空域
【答案】：A

62、（　　）既是直流无刷电机的调制机构，也可以看作是电动无人驾驶航空器的油门执行机构。
A、发动机
B、电子调速器
C、螺旋桨
D、调压器
【答案】：B

63、无人机分类的方法多种多样，其中通常所说的固定翼无人机、多旋翼无人机、无人直升机是按照（　　）的方法来分类的。
A、动力及能源
B、控制方式
C、平台结构
D、续航时间
【答案】：C

64、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

65、油门测试是以下哪一项测试的主要内容之一（　　）。
A、有桨调试
B、无桨调试
C、主控调试
D、油门调试
【答案】：A

66、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

67、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

68、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

69、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

70、一般不在（　　）的天气使用无人机，若无法避免，尽快使用完毕，断电擦干，风干或者放到防潮箱吸潮，确定湿气除净后再次使用。
A、雨雪
B、阴天
C、晴朗
D、多云
【答案】：A

71、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

72、以下哪个不是在系统菜单设置里的功能？（　　）
A、Sound
B、UserName
C、function
D、以上均不正确
【答案】：C

73、飞机场当地气温的变化，主要会影响以下哪种无人机的传感器。
A、气压高度计
B、 磁罗盘
C、 速率陀螺
D、以上均不正确
【答案】：A

74、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

75、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

76、如果数据链路上行中断，会发生（　　）的后果。
A、无人机退出地面站控制模式
B、不能获取无人机状态信息
C、无法在线重规划航线航点及发送任务指令
D、以上均不正确
【答案】：C

77、四旋翼飞行器支架中间的空间中安放（

）和外部设备。
A、定位装置
B、摄像头
C、飞行控制计算机
D、机载设备
【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、利用增大机翼弯度来提高机翼的升力系数，会导致（　　）。
A、机翼上表面最低压力点前移，减小临界迎角
B、机翼上表面最低压力点后移，减小临界迎角
C、机翼上表面最低压力点前移，加大临界迎角
D、以上均不正确
【答案】：A

80、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

81、无人机地面调试不包括（　　）。
A、重心稳定度调试
B、气动舵面调试
C、动力系统调试

D、抗风性测试

【答案】：D

82、固定翼无人机配平主要考虑的是（

）沿纵轴的前后位置。
A、气动焦点
B、发动机
C、重心
D、以上均不正确
【答案】：C

83、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

84、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、玻纤维材料
D、以上均不正确
【答案】：C

85、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

86、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

87、小型无人机，是指空机质量小于等于（　　）千克的无人机，微型和轻型无人机除外。
A、116
B、5700
C、1260
D、以上均不正确
【答案】：B

88、关于旋翼的反扭矩说法正确的是（　　）。
A、旋翼的反扭矩会迫使直升机向旋翼旋转的反方向偏转
B、旋翼反扭矩的大小取决于发动机最大功率的大小
C、发动机带动旋翼旋转时，旋翼诱导阻力力矩为发动机传递给旋翼轴的扭矩所平衡标准
D、以上均不正确
【答案】：A

89、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

90、多旋翼飞行器如果重新组装后，必须校准哪些传感器？（　　）
A、磁罗盘，陀螺仪
B、电调，GPS

C、接收机，IMU

D、以上均不正确

【答案】：A

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/146114021204011101