

caac 无人机理论复习测试卷

第一部分 单选题(150 题)

1、关于部分多轴飞行器，机臂上反角设计描述正确的是（ ）。

- A、提高稳定性
- B、提高机动性
- C、减少电力损耗
- D、以上均不正确

【答案】：A

2、（ ）是指军事重地、核电站和行政中心等关乎国家安全的区域及周边。

- A、安保净空区
- B、安全净空区
- C、重点地区
- D、重要地区

【答案】：C

3、在多旋翼无人机油门曲线调试中，关于油门表述不正确的是（ ）。

- A、默认的油门曲线为正比例曲线
- B、自主飞行时，油门值应处于中间略上或在中点
- C、油门曲线可以作为摇杆灵敏度设置
- D、降落过程中需要缓慢拉下油门

【答案】：B

4、遥控无人机着陆时，对用侧滑与改变航向相结合的方法修正侧风影响描述正确的是（ ）。

)。

- A、退出第四转弯的时机应根据风向适当提前或延迟
- B、退出第四转弯的时机一律适当提前
- C、退出第四转弯的时机一律适当延迟
- D、以上均不正确

【答案】：A

5、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

6、地面站监控系统作为整个无人驾驶航空器系统的（）。

- A、发射平台
- B、指挥中心
- C、回收平台
- D、能源供给给平台

【答案】：B

7、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

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、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

10、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

11、（ ）通过调节四个电机的转速使四个旋翼间出现特定的转速差，从而实现飞行器的各种动作。

- A、定位系统
- B、动力系统
- C、电力系统
- D、飞控系统

【答案】：D

12、起飞前，应确认现场的（ ）符合该机型的作业范围。

- A、湿度
- B、温度
- C、风速
- D、气压

【答案】：C

13、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

14、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

15、无人直升机机体发生异常时，应按照预先设定的应急程序迅速处理，尽可能控制无人直升机在安全区域紧急降落，确保地面人员和（ ）安全。

- A、无人直升机
- B、操作人员
- C、建筑物
- D、线路设备

【答案】：D

16、无人机飞行时放下起落架，会使飞机（ ）。

- A、全机阻力减小
- B、全机阻力无明显变化
- C、全机阻力增大
- D、以上均不正确

【答案】：C

17、机翼空气动力受力最大的是（

)。

- A、机翼上表面压力
- B、机翼下表面压力
- C、机翼上表面负压
- D、以上均不正确

【答案】：C

18、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：平动和（ ）。

- A、转动
- B、旋转
- C、下降
- D、上升

【答案】：A

19、当多旋翼无人机无法保持当前高度飞行时，应该检查（ ）。

- A、空速计
- B、陀螺仪
- C、气压计
- D、加速度计

【答案】：C

20、无人机驾驶员操纵无人机地面滑行时，下列描述正确的是（ ）。

- A、主要通过控制方向舵杆量操纵
- B、主要通过控制副翼杆量操纵
- C、主要通过控制升降舵杆量操纵
- D、以上均不正确

【答案】：A

21、6045R 螺旋桨，45 什么意思，是 CW 桨还是 CCW 桨？（

)

- A、螺距、正桨
- B、螺距、反桨
- C、直径、反桨
- D、以上均不正确

【答案】：B

22、关于失速，下面哪个说法是不正确的？（ ）

- A、机翼迎角超过临界角，导致升力急剧降低的飞行状态称为失速
- B、直升机飞速度过快，可能导致后行旋翼出现失速
- C、失速会导致升力急剧减小，阻力系数缓慢减小
- D、以上均不正确

【答案】：C

23、无人机航迹规划需要综合应用（ ），以获得全面详细的无人机飞行现状以及环境信息，结合无人机自身技术指标特点，按照一定的航迹规划方法，制定最优或次优路径。

- A、导航技术、地理信息技术以及远程感知技术
- B、导航技术、航迹优化算法以及地理信息技术
- C、飞控技术、导航技术以及地理信息技术
- D、以上均不正确

【答案】：A

24、遥控无人机着陆时，拉平低的修正方法是（ ）。

- A、发现有拉低的趋势，应适当地增大拉杆量
- B、发现有拉低的趋势，应停止拉杆或减小拉杆量
- C、发现有拉低的趋势，应推杆
- D、以上均不正确

【答案】：A

25、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

26、长期存放的飞行器，至少（ ）进行一次通电试车检查。

- A、每季度
- B、每月
- C、每周
- D、每年

【答案】： B

27、关于电调的主要作用，下面描述正确的是（ ）。

- A、驱动电机运转
- B、接收飞行信号
- C、存储飞行数据
- D、调节飞行的姿态

【答案】： A

28、航空器使用航路和航线，进入空域或者脱离空域，应当经（ ）同意。

- A、负责该航路和航线的飞行管制部门
- B、空中交通管理局下属的区域管制部门
- C、中国人民解放军空军
- D、中国民用航空总局或中国人民解放军空军

【答案】： A

29、六旋翼无人机，其六个螺旋桨旋转方向分别为（ ）。

- A、全部顺时针或逆时针
- B、三个顺时针三个逆时针
- C、两个顺时针两个逆时针，另外两个方向无所谓
- D、螺旋桨旋转方向可随意设置

【答案】： B

30、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

31、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

32、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

33、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

34、相同巡检作业时，航线规划应优先调用已经实际飞行的（

)。

- A、历史航线
- B、起落航线
- C、安全航线
- D、应急航线

【答案】：A

35、下列关于操作人员要求，描述错误的是（ ）。

- A、不可将植保无人机操作到人员正上方，不可接近飞行中的无人机
- B、植保无人机提示需磁罗盘校准时，第一时间进行校准
- C、飞行前 8 小时禁止饮酒
- D、作业区域有农户在拔草，依然继续作业

【答案】：D

36、“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

37、以下哪个英文缩写对应是错误的？（ ）

- A、舵机反向 REV
- B、功能设置 FUNC
- C、失控保护 F-C
- D、以上均不正确

【答案】：C

38、使用返航锁定时，遥控器横滚杆向左打杆，飞行器将？（ ）

- A、向左曲线飞行
- B、向左沿直线飞行
- C、向右曲线飞行

D、向右沿直线飞行

【答案】：A

39、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

40、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

41、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

42、位置传感器用于感受无人机的位置，是飞行轨迹控制的必要前提（ ）是典型的位置传感器。

- A、角速率传感器
- B、加速度传感器
- C、GPS 卫星导航接收机
- D、以上均不正确

【答案】：C

43、无人机飞行摇杆常规操作方式是（

)。

- A、姿态遥控和舵面遥控
- B、自主控制
- C、人工修正
- D、以上均不正确

【答案】：A

44、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

45、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

46、目前世界上无人机的频谱使用主要集中在（ ）。

- A、UHF、L 和 C
- B、VHF
- C、任意
- D、以上均不正确

【答案】：A

47、遥控无人机着陆时，收油门过晚、过细，速度减小慢，使拉平时的速度大，飞机下沉慢（ ）。

- A、容易拉平高或者进入平飘时仰角较小
- B、对飞机无影响

C、容易拉平低或者进入平飘时仰角较大

D、以上均不正确

【答案】：A

48、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

49、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

50、遥控无人机在预定高度由平飞转为下降时（ ）。

- A、注视地平仪，稍拉杆，收油门
- B、注视地平仪，稍拉杆，推油门
- C、注视地平仪，稍顶杆，收油门
- D、以上均不正确

【答案】：C

51、（ ）是指从航线上的任意点转入安全返航通道或从安全返航通道转向应急迫降点或机场。

- A、安全着陆策略
- B、航线转移策略
- C、安全返航策略
- D、以上均不正确

【答案】：B

52、下列哪一项是飞行重规划要考虑的内容（

)。

- A、已知威胁区域
- B、未知威胁区域
- C、无人机自身约束条件
- D、以上均不正确

【答案】：B

53、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

54、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

55、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

56、固定翼无人机机电系统由动力单元、（

）、燃油、电子调速器、配电系统和机载电源组成，提供无人机飞行所需的动力和能源。

- A、机翼
- B、螺旋桨
- C、数据链机载终端
- D、地面站

【答案】：B

57、固定翼无人机舵机如果不处于中立位置时，则可能在无人机起飞后产生（ ），而中立微调则是修改舵机中立位置的设置。

- A、加速
- B、减速
- C、偏移
- D、无法起飞

【答案】：C

58、无人直升机飞行过程中应避免进行超出其（ ）的飞行。

- A、飞行高度
- B、飞行距离
- C、性能指标
- D、遥控信号

【答案】：C

59、无人机系统中，起降操作手一般不参与哪个阶段控制（ ）。

- A、起飞阶段
- B、降落阶段
- C、巡航阶段
- D、以上均不正确

【答案】：C

60、以下不是多轴飞行器优点的是（ ）。

- A、气动效率高
- B、结构简单

C、成本低廉

D、以上均不正确

【答案】：A

61、要想飞机飞行更稳定，负载应（ ）。

- A、靠近重心安装
- B、尽量向下远离重心位置安装
- C、尽量向上远离重心位置安装
- D、以上均不正确

【答案】：A

62、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

63、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

64、垂直起降固定翼无人机尾翼由安定面和（ ）构成。

- A、舵面
- B、外翼段
- C、中翼段
- D、尾翼

【答案】：A

65、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

66、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

67、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

68、无人直升机上下旋翼的自动倾斜器有何位置关系：（ ）。

- A、上旋翼自动倾斜器领先下旋翼自动倾斜器90度
- B、下旋翼自动倾斜器领先上旋翼自动倾斜器90度
- C、上下旋翼自动倾斜器始终保持平行
- D、以上均不正确

【答案】：C

69、高压架空输电线路按设备状态巡视方式是根据架空输电线路的实际状况和运行经验动态确定线路（

) 的巡视。

- A、巡视时长
- B、巡视周期
- C、巡视质量
- D、巡视项目

【答案】：B

70、多旋翼遥控状态下动力失效的处理办法是（ ）。

- A、迅速收油门
- B、开伞迫降
- C、自动返航
- D、以上均不正确

【答案】：B

71、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

72、（ ）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

73、无桨调试的基本目的是进行（ ），检查飞控、电调和电机是否可以正常通电。

- A、断电调试
- B、强电测试

C、弱电测试

D、通电测试

【答案】： D

74、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

75、多轴飞行器飞控板上一般会安装（ ）。

- A、6 个角速率陀螺
- B、1 个角速率陀螺
- C、3 个角速率陀螺
- D、以上均不正确

【答案】：A

76、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

77、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

78、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

79、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

80、遥控无人机着陆时，拉飘的修正方法是（ ）。

- A、发现拉飘时，稳住并保持杆量
- B、发现拉飘时，应立即继续拉杆
- C、发现拉飘时，应立即柔和推杆制止飞机继续上飘
- D、以上均不正确

【答案】：C

81、以大疆产品为例，姿态数据中，“H”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】：A

82、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

83、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

84、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

85、无人机配平的主要考虑是（ ）沿纵轴的前后位置。

- A、气动焦点
- B、发动机
- C、中心
- D、重心

【答案】：D

86、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

87、以下正确的任务规划流程是（

)。

- A、接受任务-任务理解-环境评估-任务分配-航迹规划-航迹优化-生产计划
- B、接受任务-任务理解-任务分配-环境评估-航迹规划-航迹优化-生产计划
- C、接受任务-任务理解-任务分配-航迹规划-环境评估-航迹优化-生产计划
- D、以上均不正确

【答案】：A

88、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

89、固定翼无人机摩擦阻力产生的原因主要是（）。

- A、空气的粘性
- B、飞机表面与空气的接触面积
- C、飞机的总量
- D、飞机的型号

【答案】：A

90、对 500kV 及以下电压等级的交、直流单回或双回输电线路，在无人机传感器视场能够覆盖巡检目标且无明显遮挡时，宜采用（）巡检方式。

- A、单侧
- B、双侧

C、上侧

D、穿越

【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/177200064010010053>