

CAAC 无人机考试复习测试题

第一部分 单选题(150 题)

1、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

2、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

3、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

4、电调的输出电流必须（

) 电动机的最大电流。

- A、等于
- B、大于
- C、小于
- D、不等于

【答案】： B

5、多轴飞行器悬停转向和以 10km/h 速度前飞转向中 ()。

- A、横滚角不同
- B、横滚角不确定
- C、横滚角相同
- D、以上均不正确

【答案】： A

6、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

7、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

8、 (

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

9、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

10、四旋翼无人机，当逆时针的螺旋桨加速旋转，顺时针的螺旋桨减速旋转（ ）。

- A、飞机向左偏航
- B、飞机向右偏航
- C、飞机向右滚转
- D、飞机向上爬升

【答案】：B

11、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

12、长期不使用电池需在多少 V 电压下存放？（ ）

- A、3.75

B、3.65

C、3.95

D、3.85

【答案】：D

13、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

14、地面站电子地图图元标注不包含下列哪种信息（ ）。

- A、场地标注
- B、警示标注
- C、地形标注
- D、以上均不正确

【答案】：C

15、两块 16000MAH6S25C 电池，一种方式串联，一种方式并联，哪种方式能输出电流更大？（ ）

- A、不联
- B、并联
- C、串联
- D、以上均不正确

【答案】：B

16、以下哪一项不属于调试飞控是的校准内容（ ）。

- A、磁罗盘
- B、加速度计
- C、空速计
- D、陀螺仪

【答案】：C

17、无人机在飞行的过程中不动任何的摇杆，飞机出现自己顺时针或逆时针环圈的现象，或者在飞行前不能起飞，抑或是飞行过程中出现飞机不能定点悬停的情况，若不考虑其也硬件问题，可以确定是飞机的（ ）出现了问题。

- A、接收机
- B、GPS 模块
- C、螺旋桨
- D、电机

【答案】： B

18、遥控无人机着陆时，拉平高的修正方法是（ ）。

- A、发现有拉高的趋势，应停止继续拉杆
- B、发现有拉高的趋势，应停止拉杆或增加拉杆量，让飞机上升
- C、发现有拉高的趋势，应停止拉杆或减小拉杆量，让飞机下沉
- D、以上均不正确

【答案】： C

19、在无人机协调指挥中哪个角色更适合与后方指挥人员沟通（ ）。

- A、飞手
- B、云台手
- C、地面人员
- D、维修员

【答案】： B

20、在风中全马力飞行的固定翼民用无人机（ ）。

- A、顺风飞行时空速较大
- B、逆风飞行时空速较大
- C、顺风逆风空速相同
- D、以上均不正确

【答案】： C

21、共轴式无人机的航向操纵多是如何实现的（

)。

- A、通过操纵上下旋翼的自动倾斜器
- B、通过分别改变上下的旋翼的总距
- C、通过自动倾斜器和总距的联合操纵
- D、以上均不正确

【答案】：B

22、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

23、固定翼无人机起落架安装的后三点安装是指主起落架对称安装在无人机（ ）之前，第三个支点（尾轮）在机尾安装。

- A、中心
- B、重心
- C、焦点
- D、压力中心

【答案】：A

24、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

25、可进行夜间监视的无人机，作业时突然失去该夜视功能，此时可判断该现象产生的主要原因是（

）出现故障。

- A、全球定位系统（GPS）模块
- B、前视红外仪
- C、摄像头
- D、电子调速器（电调）

【答案】：B

26、运动相机 ISO 调试中，调高的 ISO 使（ ），调低的 ISO 使影像画面细腻。

- A、画面抖动
- B、画面粗糙
- C、影像颗粒感很强
- D、画面不稳定

【答案】：C

27、遥控无人机着陆时，下列哪种情况，收油门的时机应适当提前，收油门的动作适当加快？（ ）

- A、逆风较大
- B、顺风较大
- C、无风情况
- D、以上均不正确

【答案】：B

28、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

29、多轴飞行器飞控软件使用中要特别注意的事项，不包括（ ）。

- A、文件大小

B、各通道正反逻辑设置

C、版本

D、以上均不正确

【答案】：A

30、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

31、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

32、遥控无人机下滑中，估计到第四转弯时的高度将高于预定的高度（ ）。

- A、应及时地收小油门，必要时可收至 20%，增大下滑角
- B、应适当地加大油门，减小下滑角
- C、转为平飞进行修正
- D、以上均不正确

【答案】：A

33、以下通用配置中，必须配置的是（ ）。

- A、模拟仿真培训系统
- B、图像拼接软件
- C、无人机避障系统
- D、一键返航功能

【答案】：D

34、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

35、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

36、无人机系统中的 GPS 模块为飞控提供了哪些信息？（ ）

- A、传感器、姿态与加速度
- B、位置、高度与地速
- C、经纬度、高度与空速
- D、以上均不正确

【答案】：B

37、多旋翼无人机在姿态遥控状态下，如出现动力失效则正确的处理方法是？（ ）

- A、遥控器油门保持中间略上位置
- B、接地瞬间将油门收至最小
- C、始终保持油门最大位置试图恢复动力
- D、以上均不正确

【答案】：B

38、无人直升机的基本结构一般包括：机身、主旋翼、尾桨、操作系统、传动系统、电动机或发动机和（

)。

- A、起落架
- B、起落台
- C、遥控器
- D、赛道

【答案】：A

39、下列属于多旋翼无人机性能优化主要措施的是（ ）。

- A、功能改造，如任务载荷系统改造
- B、检修维保，如故障检修、维护保养等
- C、美观改造，如颜色、LOG 等改造
- D、结构改造，如机体结构、减振、减噪等改造

【答案】：D

40、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

41、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

42、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

43、固定翼无人机航电系统由飞控计算机、导航传感器、（

）、舵机/伺服机构组成，完成飞机控制系统的需要。

- A、机翼
- B、螺旋桨
- C、数据链机载终端
- D、地面站

【答案】：C

44、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

45、无人机装配报告中任务载荷系统复检项包括任务载荷系统安装方向正确且牢固、任务载荷系统活动部分手动推动阻尼正常、任务载荷系统信号线插接正确且牢固、（ ）、任务载荷系统电源线插接正确且牢固。

- A、任务载荷系统完好无损
- B、任务载荷系统自检通过
- C、任务载荷系统完成校验
- D、任务载荷系统指示灯运行正常

【答案】：A

46、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

47、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

48、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

49、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

50、（ ）是在无人机执行任务前，由地面控制站制定的，主要是综合任务要求、地理环境和无人机任务载荷等因素进行规划，其特点是约束和飞行环境给定，规划的主要目的是通过选用合适的算法谋求（ ）飞行航迹。

- A、预先规划，全局最优
- B、实时规划，航程最短
- C、航迹规划，航时最短
- D、以上均不正确

【答案】：A

51、无人机飞行员操纵升降舵时，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】：A

52、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

53、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

54、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

55、雾霾天气对多旋翼飞行器飞行的最大影响是？（ ）

- A、降低电池放电性能

B、影响飞手身体健康

C、降低飞行效率

D、降低能见度

【答案】： D

56、可能需要处置的紧急情况不包括（ ）。

- A、控制站显示系统故障
- B、上行通讯链路故障
- C、飞控系统故障
- D、以上均不正确

【答案】：C

57、在以下应用中，多旋翼飞行器相对不适宜的应用是（ ）。

- A、航拍
- B、长距离航测
- C、灾情检测
- D、农业植保

【答案】：B

58、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

59、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

60、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

61、关于航线规划作业模式，描述错误的是（ ）。

- A、要规避作业区域内的障碍物，以避免植保无人机撞上障碍物造成损坏
- B、每块作业区域要明确标定点，以保证作业航线不发生偏移
- C、航线规划作业模式，飞手工作强度进一步降低
- D、航线规划作业过程中，人员无法手动干预避开障碍物

【答案】： D

62、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

63、无人机任务规划是实现（ ）的有效途径，它在很大程度上决定了无人机执行任务的效率。

- A、自主导航与飞行控制
- B、飞行任务与载荷匹配
- C、航迹规划与自主导航
- D、以上均不正确

【答案】： A

64、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

65、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

66、固定翼型无人机通过（ ）和机翼的滑行实现起降和飞行，遥控飞行和程控飞行均容易实现。

- A、电气系统
- B、动力系统
- C、机身
- D、飞控

【答案】：B

67、固定翼型无人机机体主要由机身及机翼、起落架、（ ）、螺旋桨、油箱、机上飞行控制系统等组成。

- A、发动机
- B、操作手柄
- C、备件
- D、飞控计算机

【答案】：A

68、无线图像传输（无线图传）系统接收端通常直接和（

) 连接。

- A、无线数据传输（无线数传）系统
- B、显示器
- C、飞行控制系统（自驾仪）
- D、监视器

【答案】：B

69、关于固定翼无人机机体与旋翼大小改造，下列说法错误的是（）。

- A、减小旋翼大小能增大飞行速度
- B、增大垂尾面积能提高无人机纵向稳定性
- C、平尾距离重心越远能提高无人机纵向稳定性
- D、设置上反角能提高无人机横向稳定性

【答案】：B

70、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

71、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

72、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

73、（ ）是系统硬件的核心组成部分，是联系各个传感器及接口之间的桥梁也是控制设备运行工作的大脑。

A、传感器

B、数据储存模块

C、主控芯片

D、导航模块

【答案】：C

74、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

75、一般锂聚合物电池上都有 2 组线 1 组是输出线（粗，红黑各 1 根）；1 组是单节锂电引出线（细，与 s 数有关），用以监视平衡充电时的单体电压，下面说法正确的是（ ）。

A、6S 电池有 5 根红色引出线，1 根黑色引出线

B、6S 电池有 7 根引出线

C、6S 电池有 6 根引出线

D、以上均不正确

【答案】：B

76、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

77、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、障碍物的基本方向
- D、以上均不正确

【答案】：B

78、设备运维单位提前建立各型无人机巡检系统正常以及备选起飞和（ ），由工作许可人在地图上进行标注，并及时更新。

- 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】：D

79、民用无人机调整中的基本感度是（ ）。

- A、飞控PID 调节中的比例项P 的系数
- B、飞控PID 调节中的I 积分系数
- C、飞控PID 调节中的D 微分系数
- D、以上均不正确

【答案】：A

80、当飞机飞行时所需功率小，留空时间长的平飞速度又称为（

)。

- A、直线速度
- B、经济速度
- C、续航速度
- D、最大速度

【答案】：B

81、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

82、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

83、飞行控制系统是无人驾驶航空器的关键核心系统之一，简称（ ）。

- A、遥控
- B、飞控
- C、自控
- D、制控

【答案】：B

84、无人机前轮偏转的目的（ ）。

- A、保证飞机滑行转弯和修正滑跑方向
- B、前轮摆振时减小受力

C、主要是为了地面拖飞机

D、以上均不正确

【答案】：A

85、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

86、（ ）包括携带的传感器类型、摄像机类型和专用任务设备类型等，规划设备工作时间及工作模式，同时需要考虑气象情况对设备的影响程度。

- A、任务规划
- B、载荷规划
- C、任务分配
- D、以上均不正确

【答案】：B

87、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

88、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

89、小型无人机，是指空机质量小于等于（

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/218101021003007046>