

# 2025 年无人机驾照驾驶员考试题库

## 第一部分 单选题(150 题)

1、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

2、规划的航线遇有线路交叉跨越、临近边坡等情况，应保持足够的（ ）。

- A、净空距离
- B、安全距离
- C、飞行距离
- D、海拔高度

【答案】： B

3、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

4、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

5、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

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、无人机技术规程适用于采用中、小型无人直升机在（ ）及以上电压等级架空输电线路所进行的巡检作业，35kV 架空输电线路参照执行。

- A、500kV
- B、330kV
- C、220kV
- D、110kV（66kV）

【答案】：D

8、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

9、垂直起降固定翼无人机中翼段连接（ ）和外翼段，悬停动力臂安装在中翼段上，无人机的悬停动力系统全部集中在悬停动力臂上，为无人机提供起降动力。

- A、外翼段
- B、尾翼
- C、机身
- D、悬停动力臂

【答案】：C

10、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高空发生上升气流
- 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

11、关于遥控器天线，下面描述错误的是？（ ）

- A、每次飞行时，都应展开天线
- B、远离摇杆的天线尖端朝向，不应指向飞行器
- C、天线展开后应平行于飞行器
- D、远离摇杆的天线尖端朝向，应指向飞行器

【答案】：D

12、关于固定翼无人机起飞类型，下列说法正确的是（ ）。

- A、在地面发射时，无人机使用较为广泛的发射方式是母机空中发射与零长发射
- B、垂直起降的固定翼无人机均安装有专用的辅助动力系统
- C、容器式发射装置是一种封闭发射装置，兼备发射与贮存无人机功能
- D、所有特种固定翼无人机也可采用垂直方式发射和回收

【答案】：C

13、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

14、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

15、（ ）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

16、（ ）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

17、气压随高度按指数递减，其规律性比较明显，且飞机一般沿等压面飞行，故空气密度的变化主要由空气（

)的变化所引起。

- A、压强
- B、湿度
- C、温度
- D、速度

【答案】：C

18、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

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、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

21、下列属于无人驾驶航空器核心控制装置的是（ ）。

- A、定位系统
- B、飞控系统
- C、电力系统

D、动力系统

**【答案】**： B

- 22、关于对飞行器摇杆模式进行更改，下面描述正确的是（ ）。
- A、将遥控器开启，利用 DJIGO 的遥控器设置功能进行改手，必须接通飞行器电源
  - B、将遥控器开启，利用 DJIGO 的遥控器设置功能进行改手，无需接通飞行器电源
  - C、将遥控器开启，利用 Assistant 的遥控器设置功能进行改手，无需接通飞行器电源
  - D、将遥控器开启，利用 Assistant 的遥控器设置功能进行改手，必须接通飞行器电源

**【答案】：** B

- 23、多旋翼无人机螺旋桨静平衡测试中，有孔位分配法削、减法和（ ）。
- A、增重法
  - B、剪切法
  - C、更换法
  - D、打磨法

**【答案】：** A

- 24、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

- 25、经测试，某多轴飞行器稳定飞行时，动力电池的持续输出电流为 10 安培，该多轴可以选用（

)。

- A、15A 的电调
- B、10A 的电调
- C、50A 的电调
- D、以上均不正确

**【答案】：C**

26、( ) 升降舵、方向舵的舵量标准没有绝对的规定，在调整过程中应注意不能一次调整到位，而是每次调整一个小数量，一般要经过几次调整后才能达到理想状态。

- A、电子调速器（电调）
- B、遥控器
- C、舵机
- D、副翼

**【答案】：D**

27、巡检作业时，若固定翼无人机出现失去动力等机械故障，应控制无人机( )。

- A、立即拉升爬高
- B、原地降落
- C、在安全区域紧急降落
- D、立即飞回

**【答案】：C**

28、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**

29、飞控系统的核心是( )

)。

- A、主控制模块
- B、信号调理及接口模块
- C、数据采集模块
- D、舵机驱动模块

【答案】：A

30、相同迎角，飞行速度增大一倍，阻力增加为原来的（ ）。

- A、一倍
- B、二倍
- C、四倍
- D、以上均不正确

【答案】：C

31、安装电动机时无人机机头方向的左上和右下为（ ）电动机，右上和左下为（ ）电动机。

- A、逆时针(CCW)，顺时针(CW)
- B、顺时针(CW)，逆时针(CCW)
- C、逆时针(CCW)，逆时针(CCW)
- D、顺时针(CW)，顺时针(CW)

【答案】：B

32、用下滑有利速度下滑，飞机的（ ）。

- A、升阻比最大
- B、升力最大
- C、下滑角最大
- D、以上均不正确

【答案】：A

33、4轴飞行器飞行运动中有（ ）。

- A、6个自由度，沿3轴移动，绕3轴转动
- B、4个自由度，绕4个轴转动
- C、4个自由度，沿3个轴移动

D、以上均不正确

**【答案】**：A

34、固定翼无人机地面控制站包括地面站电脑、（ ）、数据链地面终端等通讯设备，用以辅助完成路线规划任务和飞行过程的监控。

- A、服务器
- B、平板终端
- C、手机
- D、操纵手柄

【答案】：D

35、悬停状态的四轴飞行器如何实现向右移动（ ）。

- A、纵轴右侧的螺旋桨减速，纵轴左侧的螺旋桨加速
- B、纵轴右侧的螺旋桨加速，纵轴左侧的螺旋桨减速
- C、横轴前侧的螺旋桨加速，横轴后侧的螺旋桨减速
- D、以上均不正确

【答案】：A

36、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

37、姿态遥控模式下操纵无人机爬升，飞机带左坡度时，下列正确的操纵是（ ）。

- A、应柔和地向左压杆
- B、应柔和地回杆或向右压杆
- C、应柔和地向前顶杆
- D、以上均不正确

【答案】：B

38、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

39、视距内运行指无人机驾驶员或无人机观测员与无人机保持直接目视视觉接触的操作方式, 航空器处于驾驶员或观测员目视视距内半径 ( ) 米, 相对高度低于 120 米的区域内。

- A、300
- B、500
- C、700
- D、1000

【答案】： B

40、在固定翼无人机中, 无人机的飞行姿态是通过调节各个 ( ) 来实现的。

- A、固定翼
- B、电机
- C、电调
- D、舵面

【答案】： D

41、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

42、为了飞行安全，飞机飞行时的升力系数和迎角一般为（     ）。

A、最大升力系数和临界迎角最大

- B、最大升力系数和小于临界迎角的迎角限定值
- C、小于最大升力系数和临界迎角的两个限定值
- D、以上均不正确

【答案】：C

43、翼载荷（ ），飞行速度（ ），无人机的机动性较差，但飞行阻力小，抗风性和穿透性较好。

- A、小，慢
- B、小，快
- C、大，慢
- D、大，快

【答案】：D

44、已知一款多旋翼为四旋翼设计，推重比为 2，单电机最大推力为 3kg，其标准起飞重量是多少 kg（ ）。

- A、8
- B、7
- C、6
- D、4

【答案】：C

45、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

46、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

47、汽化器式活塞发动机在（ ）容易出现汽化器回火现象。

- A、热发动起动时
- B、油门收的过猛
- C、寒冷天气第一次起动时
- D、以上均不正确

【答案】：C

48、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

49、无人机定速遥控飞行时放下起落架，驾驶员需（ ）。

- A、增加油门以保持空速
- B、减小油门以保持空速
- C、针对此情况，无需做相关动作
- D、以上均不正确

【答案】：A

50、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

51、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

52、巡航阶段地面站上显示的重要飞行信息不包括（ ）。

- A、电池电压
- B、飞行速度
- C、飞行控制系统状态
- D、位置

【答案】：C

53、遥控器显示设置都可以调节是（ ）。

- A、对比度、亮度、息屏时间
- B、对比度、亮度、息屏时间、单位
- C、亮度、息屏时间、单位
- D、以上均不正确

【答案】：B

54、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

55、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

56、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

57、“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

58、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

59、易造成飞机积冰的原因是（ ）。

- A、过冷雨滴
- B、雨滴
- C、雾气
- D、雾滴

【答案】：A

60、X 型四轴逆时针偏航时，其 1、2 号电机的动作应该是（ ）。

- A、减速、加速
- B、减速、减速
- C、加速、减速

D、加速、加速

**【答案】**：A

61、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

62、锂电池长期不用，保存电压是多少？（ ）

- A、3.8V
- B、3.85V
- C、3.75V
- D、以上均不正确

【答案】：B

63、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

64、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

65、在对无人机电动系统组装时，参照电路的稳定电流，并根据整机的重量要求选择合适的（

)。

- A、电池
- B、电动机
- C、电调
- D、飞控

【答案】：A

66、作为无人机系统的重要组成部分，链路系统的主要任务是建立一个空地（ ）数据传输通道。

- A、上行
- B、单向
- C、双向
- D、下行

【答案】：C

67、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

68、悬停状态的六轴飞行器如何实现向前移动（ ）。

- A、纵轴右侧的螺旋桨减速，纵轴左侧的螺旋桨加速
- B、横轴前侧的螺旋桨减速，横轴后侧的螺旋桨加速
- C、横轴前侧的螺旋桨加速，横轴后侧的螺旋桨减速
- D、以上均不正确

【答案】：B

69、遥控接收机连接在飞行控制器上，没有输出遥控信号，此时应检查（

)。

- A、飞控电源电压是否为 5V
- B、飞控电源电压是否为 9V
- C、飞控电源电压是否为 11.3V
- D、飞控电源电压是否为 14.8V

【答案】：A

70、中程无人机活动半径为（ ）。

- A、50~200km
- B、>800km
- C、200~800km
- D、以上均不正确

【答案】：C

71、多旋翼无人机功能改造需要考虑的因素通常包括起飞重量与载重比要求、续航时间要求、飞行控制与导航要求、通信传输要求、（ ）等。

- A、外观要求
- B、颜色要求
- C、维保要求
- D、飞行器平台与任务载荷系统的连接与联调

【答案】：D

72、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

73、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

74、无人机（ ）配平主要考虑是沿纵轴的前后位置。

- A、气动焦点
- B、发动机
- C、重心
- D、机翼

【答案】：C

75、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

76、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

77、维修无人机飞行控制系统（自驾仪）系统时，飞行控制系统（自驾仪）尽可能安装在固定翼无人机的重心，确保自动驾驶仪上的箭头的方向（ ）。

- A、向上
- B、向下
- C、无人机朝前的方向相同
- D、无人机朝前的方向相反

【答案】：C

78、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**

79、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**

80、小型无人直升机巡检飞行速度不宜大于（ ）。

- A、10m/s
- B、15m/s
- C、20m/s
- D、25m/s

**【答案】：A**

81、小型固定翼无人驾驶航空器机体部分主要包括：机身、（ ）、尾翼。

- A、发动机
- B、云端
- C、遥控器
- D、机翼

**【答案】：D**

82、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

83、螺旋桨叶本身是扭转的，因此桨叶角从毂轴到叶尖是变化的最大安装角或者最大桨距在（ ）。

- A、叶尖处
- B、桨叶中部
- C、毂轴处
- D、以上均不正确

【答案】：C

84、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

85、旋翼机可以用（ ）的飞行代替滑行。

- A、1 米至 5 米高度
- B、1 米至 10 米高度
- C、1 米至 15 米高度
- D、以上均不正确

【答案】：B

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、固定翼无人机机体通常由（ ）的模块化机体组成，既方便携带，又可以在短时间内完成组装、起飞。

- A、可重复利用
- B、可拆卸
- C、可回收
- D、可丢弃

【答案】： B

88、动力系统工作恒定的情况下（ ）限制了航迹在垂直平面内上升和下滑的最大角度。

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

【答案】： A

89、遥控直升机在动力停滞状态，靠旋翼与空气相互作用维持直升机保持飞行的过程，称为（ ）飞行。

- A、维持
- B、自旋
- C、滑行
- D、以上均不正确

【答案】： B

90、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

91、飞行器与返航点超过（ ）米才可以启动返航锁定？（ ）

- A、5

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/238071132123007045>