

CAAC 无人机理论复习测试

第一部分 单选题(150 题)

1、不能在高压线、信号发射塔附近进行飞行的原因不包含的是？（ ）

- A、有可能对飞行器磁罗盘信号造成干扰
- B、会造成飞行器飞行效率下降
- C、有可能对飞行器遥控器信号造成干扰
- D、有可能造成飞行器失控

【答案】： B

2、固定翼无人机电动机 KV 电池电压等于（ ）。

- A、电动机负载转速
- B、电动机最大转速
- C、电动机最小转速
- D、电动机空载转速

【答案】： C

3、爬升的注意事项，正确的是（ ）。

- A、飞行员不应以垂直上升作为主要的飞行方式
- B、垂直上升中，保持直升机状态比较容易
- C、要进入回避区
- D、标准

【答案】： A

4、固定翼无人机动力装置安装时，对于油动发动机，油箱在机身内应该使用（ ）。

）固定住，防止移位。

- A、背胶魔术贴
- B、502 胶
- C、螺钉
- D、海绵填充

【答案】：D

5、在机翼表面附面层由层流状态转变为紊流状态的转换点的位置。

- 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

6、为无人机选取机架时，如飞行器起飞重量大于 4kg，建议电机臂碳管不小于（ ）mm 或以上，机架碳板厚度达到 5mm 或以上。

- A、6
- B、16
- C、60
- D、160

【答案】：B

7、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

8、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

9、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

10、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

11、测试过程中多旋翼无人机通过牵引绳对测重块施加向上提拉力，从而使测力传感器的检测数据逐渐减小，当所述测力传感器的检测数值稳定后，减小量即为多旋翼无人机的（ ）。

- A、载重量
- B、重量
- C、起飞重量
- D、安全重量

【答案】：A

12、无人机驾驶员操纵无人机着陆滑跑时，油门状态描述正确的是（

)。

- A、飞机接地后，为保证安全一般将油门收为零
- B、飞机接地后，着陆滑跑一段距离再收油门
- C、飞机接地后，将油门保持大车状态，准备随时复飞
- D、以上均不正确

【答案】：A

13、电调是通过改变什么来控制电机转速的？（ ）

- A、电流
- B、电压
- C、功率
- D、以上均不正确

【答案】：B

14、多旋翼飞行器悬停时的平衡不包括（ ）。

- A、俯仰平衡
- B、升力平衡
- C、诱导阻力平衡
- D、以上均不正确

【答案】：C

15、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

16、遥控无人机着陆时，下列哪种情况需要复飞（ ）。

- A、飞机油料不足
- B、跑道上有飞机或其它障碍物影响着陆安全时
- C、飞机稍稍偏离期望下滑线

D、以上均不正确

【答案】： B

17、（ ）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

18、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

19、下列关于 RTK 的特性，描述错误的是（ ）。

- A、RTK 定位可达厘米级别，偏差较小
- B、RTK 定向功能，具备抗电磁干扰能力
- C、执行航线作业时，RTK 在同源情况下，无需纠正偏移
- D、网络 RTK 在无网络情况下也可正常使用

【答案】：D

20、“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

21、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

22、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

23、需要灵活操控性能的飞机，选用（ ）电机。

- A、高直径
- B、高转速
- C、高扭矩
- D、以上均不正确

【答案】：B

24、以大疆产品为例，操作员打开遥控器时，遥控器发出警告提示音及指示灯为红灯慢闪时，提示的是？（ ）

- A、遥控器天线未打开
- B、飞行器未于飞行器连接
- C、遥控器需进行摇杆校准
- D、遥控未开启

【答案】：C

25、下面哪个单位领导全国的飞行管制工作（ ）。

- A、国务院
- B、民航局
- C、国务院、中央军委空中交通管制委员会

D、中央军委

【答案】：C

26、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

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、对于续航时间计算，当检测到电量剩余（ ）时，开始报警，提示用户应该注意剩余点亮，提前做好返航准备。

- A、30%
- B、20%
- C、40%
- D、50%

【答案】：A

29、遥控器开机按钮操作顺序（ ）。

- A、长按
- B、短按再长按
- C、短按一下
- D、长按再短按

【答案】：B

30、多轴旋翼飞行器通过改变（

）控制飞行轨迹。

- A、总距杆
- B、尾桨
- C、转速
- D、以上均不正确

【答案】：C

31、（ ）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

32、下列不属于有桨调试主要内容是（ ）。

- A、油门测试
- B、动力测试
- C、俯仰测试
- D、滚转测试

【答案】：B

33、输电线路状态巡视，对防护区内人口稠密区、交跨公路等易受外力损伤、破坏的区段巡视周期为（ ）至少一次。

- A、每月
- B、每季度
- C、每半年
- D、每年

【答案】：A

34、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

35、锂聚合物电池的标称电压是（ ）。

- A、1.2V
- B、4.2V
- C、3.7V
- D、以上均不正确

【答案】：C

36、飞行驾驶员操纵无人机无坡度转弯，正确的操纵方式是（ ）。

- A、向转弯方向压方向舵，副翼同方向打以保证坡度水平
- B、向转弯方向压方向舵，副翼反打以保证坡度水平
- C、向转弯方向压方向舵，副翼同方向打以形成坡度
- D、以上均不正确

【答案】：B

37、关于无刷电机下列说法正确的是（ ）。

- A、定子是线圈，转子是磁极
- B、用直流电直接可以驱动
- C、有碳刷
- D、寿命较短

【答案】：A

38、飞机在起飞着陆前放下襟翼的作用是（ ）。

- A、增加升力
- B、增加阻力
- C、增大摩擦力
- D、增大升力的同时增加阻力

【答案】：D

39、无人机的回收方式可归纳为伞降回收，空中回收，起落架轮式着陆，拦阻网回收，气垫着陆和垂直着陆等类型，下列说法错误的是（

)。

- A、空中回收，在飞机上必须有空中回收系统，在无人机上除了有阻力伞和主伞之外，还需要有钩挂伞，吊索和旋转的脱离机构
- B、起落架轮式着陆，多数无人机的起落架局部被设计成坚固，局部较脆弱
- C、用拦截网系统回收无人机是目前世界上小型无人机采用的回收方式之一
- D、以上均不正确

【答案】：B

40、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

41、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

42、抵达现场，应报告（ ），履行飞行许可手续，获得许可后方可开展作业。

- A、机长
- B、空管部门
- C、工作负责人
- D、工作许可人

【答案】：B

43、翼载荷是无人机（

）升力面所承受的气动力载荷翼载荷可衡量飞行中机翼的受载状况，直接影响到无人机的飞行性能。

- A、单位体积
- B、单位长度
- C、单位面积
- D、单位高度

【答案】：C

44、测量机翼的翼弦是从（ ）。

- A、机身中心线到翼尖
- B、左翼尖到右翼尖
- C、机翼前缘到后缘
- D、以上均不正确

【答案】：C

45、空域是航空器运行的环境，也是宝贵的国家资源国务院中央军委十分重视我国民用航空交通管制的建设工作，目前正在推进空域管理改革预计划分三类空域为（ ）。

- A、管制空域、监视空域和报告空域
- B、管制空域、非管制空域和特殊空域
- C、管制空域、非管制空域和报告空域
- D、监视空域、非监视空域和报告空域

【答案】：A

46、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

47、使用固定翼无人机巡检系统巡检作业时，使用（

方式时，应防止橡皮筋断裂伤人。

- A、滑翔起飞
- B、弹射起飞
- C、增稳起飞
- D、垂直起飞

【答案】：B

48、下列关于使用遥控器注意事项错误的是（ ）。

- A、电源检查及充电
- B、做好日常保养
- C、拉距离试验
- D、有桨开机试验

【答案】：D

49、关于多旋翼无人机抗雨性能测试，下列说法错误的是（ ）。

- A、静置淋雨，放置在台风淋雨箱体中间位置，启动并处于怠速状态，保持运行 5 分钟，多旋翼无人机在雨中能正常旋转
- B、淋雨后检验，放置在外场，检查雨后机体状态，并进行起飞、悬停、降落检查，多旋翼无人机运行正常
- C、雨中悬停，进行雨中悬停，保持 5 分钟，多旋翼无人机在雨中正常悬停，起降正常
- D、雨中应急返航，进行应急返航，只需返航过程中多旋翼无人机运行正常，安全降落即可

【答案】：D

50、擦地着陆回收是通过无人机与地面摩擦阻力实现速度缓冲与能量吸收的着陆方式，擦地着陆不受地形条件和机型大小限制，成功着陆率高，但容易造成（ ）损伤，需要更换与维修。

- A、机体
- B、全球定位系统（GPS）模块
- C、电机

D、接收机

【答案】：A

51、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

52、一般电源适配器的最大输出功率要比充电器的最大输出功率大（ ）倍。

- A、1.2-1.5
- B、2-3
- C、2.5-3
- D、3-5

【答案】：A

53、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

54、起落航线的重要组成部分应急航线相关内容不包括（ ）。

- A、检查飞行平台、发动机、机上设备的故障状态、油量、电量
- B、决定着陆场或迫降场
- C、任务执行情况
- D、以上均不正确

【答案】：C

55、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

56、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

57、关于部分多旋翼飞行器，机臂上反角设计描述错误的是（ ）。

- A、提高稳定性
- B、提高载荷作业空间
- C、提高机动性
- D、以上均不正确

【答案】：C

58、机翼 1/4 弦线与垂直机身中心线的直线之间的夹角称为机翼的（ ）。

- A、安装角
- B、上反角
- C、后掠角
- D、以上均不正确

【答案】：C

59、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

60、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

61、地面站电子地图显示的信息分为三个方面：一是（ ）二是（ ）三是其他辅助信息。

- A、无人机地理坐标信息，无人机飞行姿态信息
- B、无人机位置和飞行航迹，无人机航迹规划信息
- C、无人机飞行姿态信息，无人机航迹规划信息
- D、以上均不正确

【答案】：B

62、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

63、自主飞行时，油门应该处于什么位置？（ ）

- A、中立位偏上
- B、中立位偏下
- C、中立位
- D、以上均不正确

【答案】：C

64、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

65、无人机驾驶员操纵无人机定高平飞时，下列操纵正确的是（）。

- A、如航迹方向偏离目标超过 5° ，应协调地压杆扭舵，使飞机对正目标，然后改平坡度
- B、如航迹方向偏离目标超过 5° ，应柔和地向偏转的方向适当扭舵杆
- C、如航迹方向偏离目标超过 5° ，应缓慢地向偏转的反方向适当扭舵杆
- D、以上均不正确

【答案】：A

66、着陆后检查内容不包括（）。

- A、飞行器外观检查
- B、燃油动力飞行器需要称重检查
- C、气象检查
- D、以上均不正确

【答案】：C

67、（）是后台指挥中心与前线地面执行人员沟通的枢纽，是最清楚整体行动方案的人，由云台手负责指挥飞行，（）主要负责飞行安全。

- A、飞手，云台手
- B、云台手，飞手
- C、飞手，飞手
- D、云台手，云台手

【答案】：B

68、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

69、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

70、空速明显大于地速的原因是（ ）。

- A、逆风
- B、顺风
- C、无风
- D、以上均不正确

【答案】：A

71、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

72、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

73、以大疆产品为例，关于飞行器返航点描述正确的是？（ ）

- A、返航点可在飞行中刷新
- B、返航点不可在飞行中刷新
- C、室内飞行时可刷新返航点
- D、GPS 信号弱时可刷新返航点

【答案】：A

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

【答案】：C

75、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

76、关于多轴飞行器的优势描述不正确的是（ ）。

- A、成本低廉
- B、气动效率高

C、结构简单便携

D、以上均不正确

【答案】： B

77、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

78、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

79、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

80、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

81、机翼的安装角是（

)。

- A、翼弦与相对气流速度的夹角
- B、翼弦与机身纵轴之间所夹锐角
- C、翼弦与水平面之间所夹的锐角
- D、以上均不正确

【答案】：B

82、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

83、电机的定子 22084T1000KV 是指（ ）。

- A、22 定子直径毫米，08 定子的高度毫米，1000KV 每分钟每 V 电压 1000 转
- B、22 定子直径英寸，08 定子的高度英寸，1000KV 每分钟每 V 电压 1000 转
- C、22 定子直径毫米，08 定子的高度毫米，1000KV 每分钟 1000 转
- D、以上均不正确

【答案】：A

84、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

85、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

86、无人机配平的主要考虑是重心沿（ ）的前后位置。

- A、纵轴
- B、横轴
- C、立轴
- D、以上均不正确

【答案】：A

87、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

88、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、（

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/278027074004007046>

