

2019年最新无人机考试题库500题[含答案]

一、单选题

1. 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

答案:B.

2. 电子调速器英文缩写是

- A. BEC
- B. ESC
- C. MCS

答案:B.

3. 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

答案:A.

4. 无人机_____是指根据无人机需要完成任务、无人机的数量以及携带任务载荷的类型，对无人机制定飞行路线并进行任务分配。

- A. 航迹规划
- B. 任务规划
- C. 飞行规划

答案:B.

5. 无人机积水道面上起飞，其起飞距离比正常情况下

- A. 长
- B. 短
- C. 相等

答案:A.

6. 无人机前轮偏转的目的

- A. 主要是为了地面拖飞机

- B. 保证飞机滑行转弯和修正滑跑方向
- C. 前轮摆振时减小受力

答案:B.

7. 无人机驾驶员遥控无人机起飞滑跑描述正确的是

- A. 迅速将油门推至大车并快速拉杆起飞，
- B. 逐渐将油门推至大车并在速度达到起飞速度时柔和拉杆起飞
- C. 将油门迅速推至大车，等飞机速度积累到足够使其自动起飞，

答案:B.

8. 无人机驾驶员操纵无人机刹车时机描述正确的是

- A. 飞机接地后，马上刹车，
- B. 飞机接地后，待速度降到安全范围内刹车
- C. 飞机接地后，待飞机滑停后再刹车，

答案:B.

9. 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，将油门保持大车状态，准备随时复飞
- C. 飞机接地后，着陆滑跑一段距离再收油门，

答案:A.

10. 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° ，应缓慢地向偏转的反方向适当扭舵杆，
- B. 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
- C. 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，

答案:B.

11. 无人机驾驶员操纵无人机定高平飞航迹偏离时，下列描述正确的是

- A. 如果轨迹方向偏离目标 5° 以内，应柔和地向偏转的反方向适当扭舵杆
- B. 如果轨迹方向偏离目标 5° 以内，应柔和地向偏转的方向适当扭舵杆
- C. 如果轨迹方向偏离目标 5° 以内，应快速大幅度地向偏转的反方向适当扭舵杆

答案:A.

12. 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

答案:A.

13. 无人机驾驶员操纵无人机拉平时，下列描述正确的操纵是

- A. 小偏差时不必修正，待形成一定偏差时修正即可
- B. 快速根据飞机偏差大力度修正
- C. 正确的拉平动作，必须按照实际情况，主动地、有预见地、机动灵活地去操纵飞机

答案:C.

14. 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. 飞机下降速度、姿态和空速
- B. 飞机剩余油量
- C. 飞机航行灯开闭状态

答案:A.

15. 无人机物理限制对飞行航迹有以下限制：____，最小航迹段长度，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

答案:C.

16. 姿态遥控模式下操纵无人机爬升，飞机航向向右偏离时，下列正确的操纵是

- A. 应柔和地向前顶杆
- B. 应柔和地向左扭舵
- C. 应柔和地向右扭舵

答案:B.

17. 通过专用的遥控器、外部控制盒操纵无人机的驾驶员称为

- A. 飞行员
- B. 起降驾驶员
- C. 飞行驾驶员

答案:B.

18. 无人机驾驶员关于无人机飞行速度范围不需要了解的是

- A. 海平面不同重量下的速度范围
- B. 极限高度内的速度范围
- C. 极限高度外的速度范围

答案:C.

19. 无人机驾驶员关于无人机发动机不需要了解的是

- A. 大车状态的连续工作时间
- B. 稳定怠速
- C. 发动机生产日期

答案:C.

20. 操纵无人机起飞前，动力装置不需要检查的是

- A. 发动机稳定性检查
- B. 发动机生产日期
- C. 发动机油路检查

答案:B.

21. 姿态遥控模式下操纵无人机爬升，俯仰角偏高时，下列正确的操纵是

- A. 应柔和地向前顶杆
- B. 应柔和地向后带杆
- C. 应柔和地向右扭舵

答案:A.

22. 飞行驾驶员操纵无人转弯时，下列描述正确的操纵方式是

- A. 机头过低时，应向转弯一侧的斜后方适当拉杆并稍回舵
- B. 机头过低时，应向转弯一侧的斜前方适当推杆并稍扭舵
- C. 机头过低时，应向转弯一侧的斜前方适当拉杆并稍扭舵

答案:A.

23. 姿态遥控模式下操纵无人机爬升，飞机带右坡度时，下列正确的操纵是

- A. 应柔和地向前顶杆
- B. 应柔和地回杆或向左压杆
- C. 应柔和地向右压杆

答案:B.

24. 飞行驾驶员操纵无人转弯时，下列描述正确的操纵方式是

- A. 机头过高时，应向转弯一侧的斜后方适当推杆并稍扭舵
- B. 机头过高时，应向转弯一侧的斜前方适当推杆并稍扭舵
- C. 机头过高时，应向转弯一侧的斜前方适当拉杆并稍扭舵

答案:B.

25. 姿态遥控模式下操纵无人机爬升，飞机航向向左偏离时，下列正确的操纵是

- A. 应柔和地向前顶杆
- B. 应柔和地向左扭舵
- C. 应柔和地向右扭舵

答案:C.

26. 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. 迅速减小俯仰角
- B. 迅速增大俯仰角
- C. 迅速关闭发动机

答案:A.

27. 飞行驾驶员姿态遥控模式下操纵无人机下降, 速度过大时, 下列正确的操纵是

- A. 适当减小带杆量, 增大下滑角
- B. 适当减小带杆量, 减小下滑角
- C. 适当增加带杆量, 减小下滑角

答案:C.

28. 飞行驾驶员操纵无人机转弯时, 可能出现情况是

- A. 在一定条件下的转弯中, 坡度增大, 机头会下俯, 速度随即增大
- B. 在一定条件下的转弯中, 坡度增大, 机头会上仰, 速度随即减小
- C. 在一定条件下的转弯中, 坡度增大, 机头会上仰, 速度随即增大

答案:A.

29. 飞行驾驶员操纵无人机坡度转弯时, 同时操纵方向舵作用是

- A. 进行协调转弯, 可有效减小转弯半径并减少侧滑
- B. 进行协调转弯, 可有效增大转弯半径并减少侧滑
- C. 进行协调转弯, 可有效减小转弯半径并增大侧滑

答案:A.

30. 从实施时间上划分, 任务规划可以分为_____。

- A. 航迹规划和任务分配规划
- B. 航迹规划和数据链路规划
- C. 预先规划和实时规划

答案:C.

31. 姿态遥控模式下操纵无人机爬升, 俯仰角偏低时, 下列正确的操纵是

- A. 应柔和地向前顶杆
- B. 应柔和地向后带杆
- C. 应柔和地向右扭舵

答案:B.

32.

应急航线的主要目的是确保飞机安全返航，规划一条安全返航通道和_____，以及_____。

- A. 安全着陆点，安全着陆策略
- B. 应急迫降点，航线转移策略
- C. 应急迫降点，安全返航策略

答案:B.

33. 下列情况下，无人机系统驾驶员由局方实施管理

- A. 在融合空域运行的轻型无人机
- B. 在融合空域运行的小型无人机
- C. 在隔离空域内超视距运行的无人机.

答案: B

34. 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

答案:A.

35. 部分多轴飞行器螺旋桨根部标有“CCW”字样，其意义为

- A. 此螺旋桨由CCW公司生产
- B. 此螺旋桨为顶视顺时针旋转
- C. 此螺旋桨为顶视逆时针旋转

答案:C.

36. 多轴飞行器使用的动力电池一般为

- A. 聚合物锂电池
- B. 铅酸电池
- C. 银锌电池

答案:A.

37. 计算无人机装载重量和重心的方法不包括: _____。

- A. 计算法
- B. 坐标法
- C. 查表法

答案:B.

38. 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. 加大油门迅速脱离
- B. 以最大上升率增大高度
- C. 适当减小飞行速度

答案:C.

39. 无人机飞行手册中规定的过载表明

- A. 飞行中允许的最大过载
- B. 起飞时允许的最大过载
- C. 着陆时允许的最大过载

答案:A.

40. 无人机制造商编写的随机文档《无人机所有者/信息手册》_____。

- A. 需经局方批准
- B. 不需局方批准
- C. 特殊飞行器需局方批准

答案:B.

41. 如果无人机制造商使用编写的细节更加详细的《无人机驾驶员操作手册》作为主要参考_____《无人机飞行手册》。

- A. 由局方批准后可以替代
- B. 不可替代
- C. 一般情况下可以替代

答案:A.

42. 无人机的注册所有者或运营人应对保持无人机有最新的适航证书和_____负责。

- A. 无人机安全飞行
- B. 无人机注册证书
- C. 无人机维修

答案:B.

43. 无人机特殊飞行许可颁发前，由局方检察官或局方认证人员或_____进行检查以确定位于预期的飞行是安全的。

- A. 适当认证修理站
- B. 经验丰富的无人机飞行员
- C. 经验丰富的有人机飞行员

答案:A.

44. 无人机注册证书颁发给飞机所有者作为注册证明。

- A. 随时随地携带
- B. 存放备查
- C. 作为售出证明

答案:A.

45. 经验表明无人机每飞行_____小时或者更少就需要某种类型的预防性维护, 至少每_____小时进行较小的维护。

- A. 20, 50
- B. 25, 40
- C. 30, 60

答案:A.

46. 无人机任务规划需要实现的功能包括: _____

- A. 自主导航功能, 应急处理功能, 航迹规划功能
- B. 任务分配功能, 航迹规划功能, 仿真演示功能
- C. 自主导航功能, 自主起降功能, 航迹规划功能

答案:B.

47. _____主要包括起飞场地标注、着陆场地标注、应急场地标注, 为操作员提供发射与回收以及应急迫降区域参考。

- A. 场地标注
- B. 任务区域标注
- C. 警示标注

答案:A.

48. 就任务规划系统具备的功能而言, 任务规划可包含航迹规划、任务分配规划、数据链路规划和系统保障与应急预案规划等, 其中_____是任务规划的主体和核心。

- A. 航迹规划
- B. 任务分配规划
- C. 数据链路规划

答案:A.

49. _____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. 实时规划, 航程最短
- B. 预先规划, 全局最优
- C. 航迹规划, 航时最短

答案:B.

50. _____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

答案:B.

51. _____包括在执行任务的过程中，需要根据环境情况的变化制定一些通信任务，调整与任务控制站之间的通信方式等。

- A. 链路规划
- B. 目标分配
- C. 通信规划

答案:C.

52. _____主要指执行任务过程中实现动作的时间点、方式和方法，设定机会航点的时间节点、飞行高度、航速、飞行姿态以及配合载荷设备的工作状态与模式，当无人机到达该航点时实施航拍、盘旋等飞行任务。

- A. 任务分配
- B. 载荷规划
- C. 目标分配

答案:C.

53. 可能需要处置的紧急情况不包括：_____

- A. 飞控系统故障
- B. 上行通讯链路故障
- C. 控制站显示系统故障

答案:A.

54. 图元标注主要包括以下三方面信息_____：

- A. 坐标标注、航向标注、载荷任务标注
- B. 场地标注、警示标注、任务区域标注
- C. 航程标注、航时标注、任务类型标注

答案:B.

55. _____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

答案:B.

56. _____主要用于飞行区域内重点目标的标注，如建筑物、禁飞区、人口密集区等易影响飞行安全的区域

A. 场地标注

B. 任务区域标注

C. 警示标注

答案:C.

57. 由于加载的电子地图与实际操作时的地理位置信息有偏差，需要在使用前对地图进行_____。

A. 标注

B. 更新

C. 校准

答案:C.

58. 校准地图时选取的校准点_____。

A. 不能在同一直线上

B. 不能在同一纬度上

C. 不能在同一经度上

答案:A.

59. _____即根据飞行过程中遇到的突发状况，如地形、气象变化、未知限飞禁飞因素等，局部动态的调整飞行路径或改变动作任务。

A. 在线规划

B. 飞行中重规划

C. 飞行前预规划

答案:B.

60. 任务规划时还要考虑_____，即应急航线。

A. 紧急迫降措施

B. 安全返航措施

C. 异常应急措施

答案:C.

61. 下列不属于对无人机机长训练要求的是

- A. 在模拟器实施系统检查程序，不少于1小时
- B. 在实物训练系统实施系统检查程序，不少于3小时
- C. 取得仪表资格

答案:C.

62. _____在无人机任务规划中的作用是显示无人机的飞行位置、画出飞行航迹、标识规划点以及显示规划航迹等。

- A. 电子地图
- B. 地理位置
- C. 飞行航迹

答案:A.

63. 无人机飞行时放下襟翼，会使飞机

- A. 飞行速度减小
- B. 飞行速度增大
- C. 飞行速度无明显变化

答案:A.

64. 遥控无人机转弯时产生偏差的主要原因不包括

- A. 进入和退出转弯时，动作不协调，产生侧滑
- B. 转弯中，未保持好机头与天地线的关系位置，以致速度增大或减小
- C. 天气状况不佳

答案:C.

65. 遥控无人机平飞转弯后段

- A. 当飞机轨迹方向离目标方向10度—15度时，注视地平仪，根据接近目标方向的快慢，逐渐回杆
- B. 当飞机轨迹方向到达目标方向时，注视地平仪，逐渐回杆
- C. 当飞机轨迹方向超过目标方向10度—15度时，注视地平仪，逐渐回杆

答案:A.

66. 遥控无人机平飞转弯过程中

- A. 注视地平仪，协调地向转弯方向压杆扭舵，形成一定坡度后，稳杆保持
- B. 注视地平仪，协调地向转弯反方向压杆扭舵，形成一定坡度后，稳杆保持
- C. 注视地平仪，向转弯方向压杆，同时反方向扭舵

答案:A.

67. 遥控无人机平飞转弯前

- A. 根据转弯坡度大小，减油门5%-10%，保持好平飞状态
- B. 根据转弯坡度大小，加油门5%-10%，保持好平飞状态
- C. 保持当前平飞状态

答案:B.

68. 遥控无人机平飞、爬升和下降转换时产生偏差的主要原因不包括

- A. 动作粗，操纵量大，造成飞行状态不稳定
- B. 平飞、爬升、下降三种飞行状态变换时，推杆、拉杆方向不正，干扰其他通道
- C. 天气状况不佳

答案:C.

69. 遥控无人机在预定高度由平飞转爬升时

- A. 注视地平仪，柔和地加油门至100%，同时稍拉杆转为爬升
- B. 注视地平仪，快速加油门至100%，同时快速拉杆转为爬升
- C. 注视地平仪，快速加油门至100%，同时快速顶杆

答案:A.

70. 遥控无人机在预定高度由下降转平飞时

- A. 注视地平仪，柔和地加油门，同时拉杆
- B. 注视地平仪，快速加油门，同时拉杆
- C. 注视地平仪，柔和地加油门，同时顶杆

答案:A.

71. 遥控无人机由爬升转为平飞时

- A. 到达预定高度时，开始改平飞
- B. 超过预定高度10-20米时，开始改平飞
- C. 上升至预定高度前10-20米时，开始改平飞

答案:C.

72. 无人机定高平飞时，驾驶员面对地面站界面

- A. 切至自主控制模式，尽可放松休息
- B. 短暂休息，偶尔关注一下飞机状态
- C. 不断观察发动机指示，了解发动机工作情况

答案:C.

73. 无人机定高平飞时，驾驶员面对地面站界面

- A. 切至自主控制模式，尽可放松休息
- B. 短暂休息，偶尔关注一下飞机状态
- C. 根据目标点方向，密切判断飞行方向

答案:C.

74. 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

答案:A.

75. 无人机驾驶员进行起飞前通讯链路检查内容不必包括

- A. 链路设备型号
- B. 飞行摇杆舵面及节流门反馈检查
- C. 外部控制盒舵面及节流门反馈检查

答案:A.

76. 无人机驾驶员进行起飞前控制站检查内容不必包括

- A. 控制站软件检查
- B. 控制站操作系统检查
- C. 预规划航线及航点检查

答案:B.

77. 下列不属于对无人机驾驶员训练要求的是

- A. 在模拟器实施飞行前检查，不少于1小时
- B. 在实物训练系统实施飞行前检查，不少于3小时
- C. 在实物训练系统实施应急飞行程序指挥，包括规避航空器、发动机故障、链路丢失、应急回收、迫降等，不少于10小时

答案:C.

78. 据统计，无人机系统事故60%以上发生在

- A. 起降阶段
- B. 巡航阶段
- C. 滑跑阶段

答案:A.

79. 某多轴电调上有BEC 5V字样，意思是指

- A. 电调需要从较粗的红线与黑线输入5V的电压
- B. 电调能从较粗的红线与黑线向外输出5V的电压
- C. 电调能从较细的红线与黑线向外输出5V的电压

答案:C.

80. 在融合空域3,000米以上运行的小型无人机驾驶员,应至少持有飞机或直升机等级的

- A. 航线运输执照
- B. 私照
- C. 商照

答案: C

81. 飞行的组织与实施包括

- A. 飞行预先准备、飞行直接准备、飞行实施和飞行讲评四个阶段.
- B. 飞行直接准备、飞行实施和飞行讲评三个阶段
- C. 飞行预先准备、飞行准备和飞行实施三个阶段

答案: A

82. 飞行的安全高度是避免航空器与地面障碍物相撞

- A. 航图网格最低飞行高度
- B. 最低飞行安全高度
- C. 最低飞行高度

答案: C

83. 参加理论考试或实践考试的申请人在参加考试前

- A. 应当具有地面教员或飞行教员签注的已完成有关地面理论或飞行训练的证明
- B. 应当具有地面教员和飞行教员推荐其参加考试的证明。
- C. 以上二者缺一不可

答案: C

84. 无人机驾驶员进行起飞前飞行器检查内容不必包括

- A. 舵面结构及连接检查
- B. 起飞(发射)、降落(回收)装置检查
- C. 飞行器涂装

答案:C.

85. 在管制机场附近的所有航空器,以及在地面的航空器都服从____的指令。

- A. 管制员
- B. 机务人员
- C. 机长

答案: A

// 第6章无人机驾驶员起降阶段操纵技术

86. 无人机定速遥控飞行时放下襟翼，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

答案:A.

87. 无人机系统中，起降驾驶员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

答案:C.

88. 无人机飞行时收起起落架，会使飞机

- A. 全机阻力减小
- B. 全机阻力增大
- C. 全机阻力无明显变化

答案:A.

89. 无人机定速遥控飞行时收起起落架，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

答案:B.

90. 无人机飞行时放下起落架，会使飞机

- A. 全机阻力减小
- B. 全机阻力增大
- C. 全机阻力无明显变化

答案:B.

91. 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

答案:A.

92. 无人机着陆目测与有人机相比不同之处为

- A. 有人机是从飞机观察着陆场，无人机是从着陆场观察飞机
- B. 有人机为第三视角，无人机为第一视角
- C. 有人机驾驶员通过地面人员通告仪表参考值，无人机起降驾驶员可自行观察仪表参

考值

答案:A.

93. 民用航空器因故确需偏离指定的航路或者改变飞行高度飞行时，应当首先

- A. 得到机长的允许
- B. 取得机组的一致同意
- C. 取得空中交通管制单位的许可

答案: C

94. 遥控无人机着陆时，对用侧滑的方法修正侧风影响描述正确的是

- A. 下降率增大，目测容易低，应适当加油门修正
- B. 下降率增大，目测容易高，应适当减油门修正
- C. 下降率减小，目测容易低，应适当加油门修正

答案:A.

95. 起落航线（五边航线）组成内容不包括

- A. 起飞、建立航线
- B. 着陆目测、着陆
- C. 任务飞行

答案:C.

96. 遥控无人机着陆时，拉飘的修正方法是

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

答案:B.

97. 遥控无人机着陆时，下列哪种情况需要复飞

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

答案:C.

98. 遥控无人机复飞时，正确的操纵方式是

- A. 迅速推满油门，同时快速拉杆转入爬升
- B. 保持油门，快速拉杆转入爬升
- C. 柔和地加满油门，保持好方向，同时柔和拉杆使飞机逐渐转入爬升，保持好爬升状态

答案:C.

99. 遥控无人机复飞后，襟翼收起时描述正确的操纵动作是

- A. 升力系数下降，飞机要下沉，应适当地拉杆
- B. 升力系数增大，飞机要上升，应适当地推杆
- C. 对飞机几乎没有影响

答案:A.

100. 遥控无人机着陆时，产生着陆偏差的主要原因不包括

- A. 精神过分紧张，对着陆存有顾虑，因而注意力分配不当，操纵动作犹豫不适量
- B. 着陆条件不好
- C. 飞机型号不同

答案:C.

101. 遥控无人机着陆时，对用侧滑的方法修正侧风影响的正确描述是

- A. 判明偏流的方向及影响大小，适量向侧风方向压杆形成坡度，并反扭舵抵制飞机转弯
- B. 判明偏流的方向及影响大小，适量向侧风反方向压杆形成坡度，并反扭舵抵制飞机转弯
- C. 判明偏流的方向及影响大小，适量向侧风方向压杆形成坡度，并同向扭舵抵制飞机转弯

答案:A.

102. 遥控无人机着陆拉平时，拉杆的快慢和下降速度的关系是

- A. 下降快，拉杆应慢一些
- B. 下降快，拉杆应快一些
- C. 还按正常时机拉杆

答案:B.

103. 遥控无人机着陆时，关于大逆风着陆描述正确的是

- A. 第三转弯时机应适当延后，以便第四转弯点距降落点比正常略近一些
- B. 第三转弯时机应适当提前，以便第四转弯点距降落点比正常略近一些
- C. 第三转弯时机应适当提前，以便第四转弯点距降落点比正常略远一些

答案:B.

104. 遥控无人机着陆时，关于大逆风着陆描述正确的是

- A. 第三转弯后，适当提前下滑时机，进入第四转弯的高度应比正常风速时略低
- B. 第三转弯后，适当延迟下滑时机，进入第四转弯的高度应比正常风速时略高
- C. 第三转弯后，适当提前下滑时机，进入第四转弯的高度应比正常风速时略高

答案:B.

105. 遥控无人机着陆时，关于大逆风着陆描述正确的是

- A. 拉平后，速度减小加快，平飘距离缩短
- B. 拉平后，速度减小加快，平飘距离增长
- C. 拉平后，速度增大加快，平飘距离缩短

答案:A.

106. 遥控无人机着陆时，关于顺风着陆描述正确的是

- A. 进入四转弯的高度应比正常稍低，收油门下滑和进入时机应适当提前
- B. 进入四转弯的高度应比正常稍高，收油门下滑和进入时机应适当延后
- C. 进入四转弯的高度应比正常稍低，收油门下滑和进入时机应适当延后

答案:A.

107. 遥控无人机着陆时，关于顺风着陆描述正确的是

- A. 四转弯后，地速减小，下滑角增大，下滑点应适当前移，下滑速度此正常大一些
- B. 四转弯后，地速增大，下滑角减小，下滑点应适当后移，下滑速度此正常小一些
- C. 四转弯后，地速增大，下滑角减小，下滑点应适当前移，下滑速度此正常大一些

答案:B.

108. 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5安培，该多轴可以选用

- A. 5A的电调
- B. 10A的电调
- C. 30A的电调

答案:C.

109. 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

答案:A.

110. 遥控无人机四转弯后

A. 目测过高时，应在加大油门的同时适当增加带杆量，减小下滑角，必要时可平飞一段

B. 目测过低时，应在加大油门的同时适当增加带杆量，减小下滑角，必要时可平飞一段

C. 等飞机降到较低高度时再做偏差调整

答案:B.

111. 下列属于对无人机机长训练要求的是

A. 在模拟器实施应急飞行程序指挥，包括规避航空器、发动机故障、链路丢失、应急回收、迫降等，不少于3小时

B. 在模拟器实施正常飞行程序操作，不少于3小时

C. 实物训练系统实施正常飞行程序操作，不少于10小时

答案:A.

112. 无人机着陆目测须重点决断着陆方向和

A. 一转弯位置

B. 二转弯位置

C. 三四转弯位置

答案:C.

113. 遥控无人机进入四转弯时

A. 如飞机接近跑道延长线较快，而转弯剩余角减小较慢时，表明进入早，应立即协调地减小坡度和转弯角速度

B. 如飞机接近跑道延长线较快，而转弯剩余角减小较慢时，表明进入晚，应立即协调地增大坡度和转弯角速度

C. 如飞机接近跑道延长线较快，而转弯剩余角减小较慢时，表明进入晚，应立即协调地减小坡度和转弯角速度

答案:B.

114. 遥控无人机着陆的过程不包括

A. 下滑和拉平

B. 平飘接地和着陆滑跑

C. 下降和定高

答案:C.

115. 遥控无人机着陆到平飘阶段

A. 平飘前段，速度较大，下沉较慢，拉杆量应小一些

B. 平飘前段，速度较大，下沉较慢，拉杆量应大一些

C. 平飘后段，速度较小，下沉较快，拉杆量应适当减小

答案:A.

116. 遥控无人机着陆时，面对拉平低正确的操作方式是

- A. 如结束拉平过低且速度较大时，应适当地多拉一点杆，避免三点接地
- B. 如结束拉平过低且速度较大时，应适当地少拉一点杆，避免三点接地
- C. 如结束拉平过低且速度较大时，应停止继续拉杆

答案:A.

117. 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

答案:A.

118. 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

答案:C.

119. 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. 实际下滑点在预定下滑点前面
- B. 实际下滑点在预定下滑点后面
- C. 实际下滑点与预定下滑点吻合

答案:B.

120. 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. 速度小、下沉快
- B. 速度大、下沉慢
- C. 下沉速度与预定速度符合

答案:B.

121. 遥控无人机着陆时，收油门过早、过粗，速度减小快，使拉平时的速度小，飞机下沉快

- A. 容易拉平高或者进入平飘时仰角较小
- B. 容易拉平低或者进入平飘时仰角较大
- C. 对飞机无影响

答案:B.

122. 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. 容易拉平低或者进入平飘时仰角较大
- C. 对飞机无影响

答案:A.

123. 遥控无人机着陆时，收油门的基本要领是

- A. 适时、柔和
- B. 适时、快速
- C. 跟着感觉操作

答案:A.

124. 遥控无人机着陆时，如果拉平前飞机的俯角较大、下降快，应

- A. 拉杆稍早些
- B. 拉杆稍晚些
- C. 还按正常时机拉杆

答案:A.

125. 遥控无人机着陆时

- A. 机场气温较高时，跑道上升气流明显，会导致下滑距离增长
- B. 机场气温较高时，跑道下降气流明显，会导致下滑距离增长
- C. 机场气温较高时，跑道下降气流明显，会导致下滑距离减小

答案:A.

126. 某多轴电机标有3810字样，意思是指

- A. 该电机最大承受38V电压，最小承受10V电压
- B. 该电机转子直径为38毫米
- C. 该电机转子高度为38毫米

答案:B.

127. 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. 导航飞控系统
- C. 链路系统

答案:A.

128. 飞机的横侧安定性过强，而方向安定性相对过弱，飞机容易出现p76

- A. 飘摆（荷兰滚）
- B. 螺旋不稳定现象
- C. 失去纵向安定性

答案:A.

129. 飞机的横侧安定性有助于p74

- A. 使机翼恢复到水平状态
- B. 使飞机保持航向
- C. 使飞机保持迎角

答案:A.

130. 常规布局的飞机，平尾升力对飞机重心的力矩常为使飞机机头的_____力矩

。

- A. 上仰
- B. 下俯
- C. 偏转

答案:A.

131. 常规布局的飞机，机翼升力对飞机重心的力矩常为使飞机机头的_____力矩

。（重心在主机翼升力作用点前，尾翼为了平衡下压，常规布局小于鸭式布局的原因）

- A. 上仰
- B. 下俯
- C. 偏转

答案:B.

132. 飞机迎角增大，压力中心的位置会

- A. 前移
- B. 后移
- C. 保持不变

答案:A.

133. 飞机从已建立的平衡状态发生偏离，若_____，则飞机表现出正动安定性。

- A. 飞机振荡的振幅减小使飞机回到原来的平衡状态
- B. 飞机振荡的振幅持续增大
- C. 飞机振荡的振幅不增大也不减小

答案:A.

134. 具有正静安定性的飞机，当受到扰动使平衡状态变化后，有

- A. 回到原平衡状态的趋势

- B. 继续偏离原平衡状态的趋势
- C. 保持偏离后的平衡状态

答案:A.

135. 飞机着陆进入地面效应区时, 将p64

- A. 出现短暂的机头上仰变化
- B. 经历诱导阻力减小的过程, 需要减小动力
- C. 需要增大迎角以保持相同的升力系数

答案:B.

136. 飞机发生螺旋后, 最常规的制止方法是

- A. 立即推杆到底改出失速
- B. 立即向螺旋反方向打舵到底制止滚转
- C. 立即加大油门增速

答案:B.

137. 如飞机出现失速, 飞行员应

- A. 立即蹬舵
- B. 立即推杆到底
- C. 立即拉杆

答案:B.

138. 6轴飞行器某个电机发生故障时, 对应做出类似停止工作的电机应是_____电机

- A. 俯视顺时针方向下一个
- B. 对角
- C. 俯视逆时针方向下一个

答案:B.

139. 多轴飞行器的螺旋桨

- A. 桨根处升力系数小于桨尖处线速度
- B. 桨根处升力系数大于桨尖处线速度
- C. 桨根处升力系数等于桨尖处线速度

答案:B.

140. 飞机以一定地速逆风起飞时

- A. 滑跑距离将减小
- B. 滑跑距离将增大
- C. 滑跑距离将不变

答案:A.

141. 多轴飞行器控制电机转速的直接设备为_____

- A. 电源
- B. 电调
- C. 飞控

答案:B.

142. 使用多轴飞行器航拍过程中, 温度对摄像机的影响描述正确的是

- A. 在温差较大的环境中拍摄要注意镜头的结雾
- B. 在温度较高的环境拍摄摄像机电池使用时间短
- C. 在温度较低的环境拍摄摄像机电池使用时间长

答案:A.

143. 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

答案:B.

144. 多轴飞行器航拍中, 果冻效应或水波纹效应产生的原因是

- A. 高频振动传递到摄像机
- B. 低频振动传递到摄像机
- C. 摄像机无云台增稳

答案:A.

145. 下列哪种方式可以使多轴飞行器搭载的摄影装备拍摄角度实现全仰拍摄且不穿帮

- A. 多轴飞行器使用折叠式脚架
- B. 多轴飞行器搭载下沉式云台
- C. 多轴飞行器搭载前探式云台

答案:C.

146. 在多轴飞行器航空摄影中, 日出日落拍摄时, 摄像机白平衡调整应调整为_____以拍出正常白平衡画面

- A. 高色温值
- B. 低色温值
- C. 闪光灯模式

答案:B.

147. 某多轴动力电池容量为10Ah, 表示

- A. 理论上，以10mA电流放电，可放电1小时
- B. 理论上，以10000mA电流放电，可放电1小时
- C. 理论上，以10A电流放电，可放电10小时

答案:B.

148. 多轴飞行器飞行中，图像叠加OSD信息显示的电压一般为电池的

- A. 空载电压
- B. 负载电压
- C. 已使用电压

答案:B.

149. 六轴飞行器安装有

- A. 6个顺时针旋转螺旋桨
- B. 3个顺时针旋转螺旋桨，3个逆时针旋转螺旋桨
- C. 4个顺时针旋转螺旋桨，2个逆时针旋转螺旋桨

答案:B.

150. 在高海拔、寒冷、空气稀薄地区，飞行负载不变，飞行状态会

- A. 功率损耗增大，飞行时间减少
- B. 最大起飞重量增加
- C. 飞行时间变长

答案:A.

151. 旋翼机下降过程中，正确的方法是

- A. 一直保持快速垂直下降
- B. 先慢后快
- C. 先快后慢

答案:C.

152. B. 2S锂电池

C. 3S锂电池

答案:A.

153. 某多轴电调上标有“15A”字样，意思是指

- A. 电调所能承受的稳定工作电流是15安培
- B. 电调所能承受的最大瞬间电流是15安培
- C. 电调所能承受的最小工作电流是15安培

答案:B.

154. 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. 50A的电调
- B. 15A的电调
- C. 10A的电调

答案:A.

155. 国际标准大气的定义是什么？

- A. 海平面附近常温常压下空气的密度
- B. 对流层附近常温常压下空气的密度
- C. 地表层附近常温常压下空气的密度

答案:A.

156. 当多轴飞行器飞远超出视线范围无法辨别机头方向时，应对方式错误的是

- A. 加大油门
- B. 一键返航
- C. 云台复位通过图像确定机头方向

答案:A.

157. 关于锋面，下列哪种描述正确？

- A. 锋面就是不同方向的风交汇的界面
- B. 锋面就是温度、湿度等物理性质不同的两种气团的交界面
- C. 锋面就是风场与地面的交线，也简称为锋

答案:B.

158. 描述一个多轴无人机地面遥控发射机是“日本手”，是指

- A. 右手上下动作控制油门或高度
- B. 左手上下动作控制油门或高度
- C. 左手左右动作控制油门或高度

答案:A.

159. 4轴飞行器飞行运动中有

- A. 6个自由度，3个运动轴
- B. 4个自由度，4个运动轴
- C. 4个自由度，3个运动轴

答案:A.

160. 多轴无人机，电调上较细的白红黑3色排线，也叫杜邦线，用来连接

- A. 电机

B. 机载遥控接收机

C. 飞控

答案:C.

161. 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

答案:A.

162. 多轴飞行器每个“轴”上，一般连接

A. 1个电调，1个电机

B. 2个电调，1个电机

C. 1个电调，2个电机

答案:A.

163. 多轴飞行器动力电池充电尽量选用

A. 便携充电器

B. 快速充电器

C. 平衡充电器

答案:C.

164. 多轴飞行器起降时接触地面的是

A. 机架

B. 云台架

C. 脚架

答案:C.

165. 多轴的“轴”指

A. 舵机轴

B. 飞行器运动坐标轴

C. 动力输出轴

答案:C.

166. 在下述各类飞机积冰中，对飞行影响最大的是：

A. 雾凇和毛冰

B. 明冰和毛冰

C. 毛冰和霜

答案:B.

167. 雷暴对飞机产生很大危害，下列危害不确切的是：

- A. 雷击和冰雹袭击
- B. 风切变和湍流
- C. 数据链中断

答案:C.

168. 在雷暴的生存周期中，哪一阶段的特征使云中充满下降气流？

- A. 积云阶段
- B. 成熟阶段
- C. 消散阶段

答案:C.

169. 一般雷暴单体的生命史根据垂直气流状况可分为三个阶段：

- A. 积云阶段、成熟阶段、消散阶段
- B. 积云阶段、成风阶段、雷雨阶段
- C. 温升阶段、降雨阶段、消散阶段

答案:A.

170. 形成雷暴的基本条件是：

- A. 充足的水汽和上升运动
- B. 充足的水汽、不稳定的大气和上升运动
- C. 浓积云，充足的水汽和锋区

答案:B.

171. 飞机平飞遇垂直向上突风作用时

- A. 阻力将增大
- B. 升力将增大
- C. 升力将减小

答案:B.

172. 当速度增加而诱导阻力减少时p61

- A 形阻减少了
- B 蒙皮摩阻减少了
- C 蒙皮摩阻增加了

答案:C.

173. 一个平滑流动或流线型流动里面的空气微团，接近一个低压区时

A会加速

B会减速
C速度不变
答案:A.

174. 通过一个收缩管道的流体，在管道的收缩区，速度的增加必然造成收缩区压力
A增加
B减少
C不变
答案:B.

175. 公式（平飞过程p58）
A适用于飞行器下滑过程
B适用于飞行器爬升过程
C. 都不适用
答案:C.

176. 影响升力的因素
A飞行器的尺寸或面积、飞行速度、空气密度
B
C. 都是
答案:C。

177. 对于下滑中的飞机来说，升力和重力关系，
A $L=Wg\cos\alpha$
B $L=Wg\sin\alpha$
C $L=Wg$
答案:A.

178. 暖锋和冷锋在特性上是非常不同的：
A. 冷锋以10~25英里每小时速度移动
B. 暖锋以20~35英里每小时速度移动
C. 暖锋产生差的能见度和下雨，冷锋产生突发的阵风，紊流
答案:C.

179. 下列正确的选项是？
A 了解飞机阻力是如何产生的并如何去减小它是很重要的
B飞行器飞行时阻力是可以避免的
C 每次翼型或迎角的变化都不会改变飞机的阻力
答案:A.

180. 快速移动的冷锋受实际锋面后远处的强烈压力系统推动，在快速移动的冷锋之后：

- A. 可能出现乌云密布的天空和下雨
- B. 天空通常很快放晴
- C. 阵风减缓和温度升高

答案:B.

181. 在涡阻力等于其他阻力和的地方p62

- A 阻力达到最小值
- B 阻力达到极小值
- C 阻力达到极大值

答案:A.

182. 下列哪种状态下飞行器会超过临界迎角？

- A 低速飞行
- B 高速飞行
- C 都会

答案:C.

183. 常规布局飞机失速时

- A 机翼向上的力和尾翼向下的力都降低
- B 机翼向上的力和尾翼向下的力都增加
- C 机翼向上的力和尾翼向下的力恒都为零

答案:A.

184. 当恒定角速度水平转弯时空速增加，转弯半径

- A 不变
- B 减少
- C 增加

答案:C.

185. 外侧滑转弯是由于离心力比升力的水平分量还大，把飞机向转弯的外侧拉。下列说法错误的是（随空速变化p66）

- A 外侧滑转弯可以通过增加倾斜角修正
- B 为维持一个给定的角速度，倾斜角必须随离心力变化
- C 在高速飞机上对侧滑进行修正非常重要

答案:B.

186. 使用多轴飞行器，拍摄夜景时，应

- A. 降低飞行速度，保证正常曝光
- B. 降低飞行高度，保证正常曝光
- C. 与白天没有明显区别

答案:A.

187. 在机翼上，驻点处是p58

- A 空气与前缘相遇的地方
- B 空气与后缘相遇的地方
- C 都不正确

答案:A.

188. 多轴飞行器不属于以下哪个概念范畴

- A. 自转旋翼机
- B. 重于空气的航空器
- C. 直升机

答案:A.

189. 围绕多轴飞行器立轴的是什么运动

- A. 滚转运动
- B. 俯仰运动
- C. 偏航运动

答案:C.

190. 围绕多轴飞行器纵轴的是什么运动

- A. 滚转运动
- B. 俯仰运动
- C. 偏航运动

答案:A.

191. 以下不是多轴飞行器优点的是：

- A. 结构简单
- B. 成本低廉
- C. 气动效率高

答案:C.

192. 围绕多轴飞行器横轴的是什么运动

- A. 滚转运动
- B.

俯仰运动

C. 偏航运动

答案:B.

193. 如不考虑结构、尺寸、安全性等其他因素，单纯从气动效率出发，同样起飞重量的8轴飞行器与4轴飞行器

A. 4轴效率高

B. 8轴效率高

C. 效率一样

答案:A.

194. 多轴飞行器螺旋桨从结构上说，更接近于

A. 风力发电机叶片

B. 直升机旋翼

C. 固定翼飞机螺旋桨

答案:C.

195. 多轴飞行器的旋翼旋转方向一般为

A. 俯视多轴飞行器顺时针旋翼

B. 俯视多轴飞行器逆时针旋翼

C. 俯视多轴飞行器两两对应

答案:C.

196. 下列哪种形式的旋翼飞行器不是直升机

A. 多轴飞行器

B. 共轴双旋翼式

C. 自转旋翼式

答案:C.

197. 下列哪个选项中的直升机的分类方式是相同的

A. 3代直升机，变模态无人旋翼机，复合无人旋翼机

B. 微型直升机，轻型无人直升机，四轴飞行器

C. 单旋翼带尾桨式无人直升机，双旋翼共轴式无人直升机，多轴无人飞行器

答案:C.

198. 多轴飞行器

A. 有自转下滑能力

B. 无自转下滑能力

C. 有部分自传下滑能力

答案:B.

199. 多轴飞行器的螺旋桨

- A. 桨根处迎角小于桨尖处迎角
- B. 桨根处迎角大于桨尖处迎角
- C. 桨根处迎角等于桨尖处迎角

答案:B.

200. 一架4轴飞行器，在其他任何设备都不更换的前提下，安装了4个大得多的螺旋桨，下面说法不一定正确的是

- A. 升力变大
- B. 转速变慢
- C. 桨盘载荷变小

答案:A.

201. 部分商用多轴飞行器有收放脚架功能或机架整体变形功能，其主要目的是

- A. 改善机载任务设备视野
- B. 调整重心增加飞行器稳定行
- C. 减小前飞废阻力

答案:A.

202. 对于多轴飞行器动力电源充电，以下哪种充电方法是错误的

- A. 聚合物锂电池单体充至4.6V满电
- B. 聚合物锂电池单体充至4.2V满电
- C. 磷酸铁锂电池单体充至3.6V满电

答案:A.

203. A. 2V

204. 无刷电机与有刷电机的区别有

- A. 无刷电机效率较高
- B. 有刷电机效率较高
- C. 两类电机效率差不多

答案:A.

205. 关于多轴使用的无刷电机与有刷电机，说法正确的是

- A. 有刷电机驱动交流电机
- B. 无刷电机驱动交流电机
- C. 无刷电机驱动直流电机

答案:B.

206. 有2个输出功率相同的电机，前者型号3508，后者型号2820，以下表述正确的是

- A. 3508适合带动更大的螺旋桨
- B. 2820适用于更高的转速
- C. 尺寸上，2820粗一些，3508高一些

答案:C.

207. 某多轴电机转速为3000转，是指

- A. 每分钟3000转
- B. 每秒钟3000转
- C. 每小时3000转

答案:A.

208. 某多轴螺旋桨长381毫米，螺距127毫米，那么他的型号可表述为

- A. 3812
- B. 15×5
- C. 38×12

答案:B.

209. 在升高与下降过程中，无人直升机与多轴飞行器表述正确的是

- A. 无人直升机主要改变旋翼总距，多轴飞行器主要改变旋翼转速
- B. 无人直升机主要改变旋翼转速，多轴飞行器主要改变旋翼总距
- C. 无人直升机主要改变旋翼转速，多轴飞行器同样改变旋翼转速

答案:A.

210. 同样重量不同类型的动力电池，容量最大的的是

- A. 聚合物锂电池
- B. 镍镉电池
- C. 镍氢电池

答案:A.

211. 目前技术条件下，燃油发动机不合作为多轴飞行器动力的原因，表述不正确的是

- A. 生物燃料能量密度低于锂电池
- B. 调速时响应较慢，且出于安全性原因需要稳定转速工作
- C. 尺寸，重量较大

答案:A.

212. B. 1V

213. C. 7V

答案:C.

214. 某多轴动力电池标有3S2P字样，代表

- A. 电池由3S2P公司生产
- B. 电池组先由2个单体串联，再将串联后的3组并联
- C. 电池组先由3个单体串联，再将串联后的2组并联

答案:C.

215. 以下哪种动力电池在没有充分放电的前提下，不能够以大电流充电

- A. 铅酸蓄电池
- B. 镍镉电池
- C. 锂聚合物电池

答案:B.

216. 同一架多轴飞行器，在同样做好动力匹配的前提下

- A. 两叶桨的效率
- B. 三叶桨的效率
- C. 两种桨效率一样高

答案:A.

217. 飞行中的多轴飞行器所承受的力和力矩不包括

- A. 自身重力
- B. 旋翼桨叶的铰链力矩
- C. 旋翼的反扭矩和桨毂力矩

答案:B.

218. 八轴飞行器安装有

- A. 8个顺时针旋转螺旋桨
- B. 2个顺时针旋转螺旋桨，6个逆时针旋转螺旋桨
- C. 4个顺时针旋转螺旋桨，4个逆时针旋转螺旋桨

答案:C.

219. 下列哪个姿态角的变化对多轴航拍影响最大

- A. 俯仰角
- B. 横滚角
- C. 航向角

答案:C.

220. 悬停状态的四轴飞行器如何实现向后移动

- 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

答案:C.

221. X模式4轴飞行器从悬停转换到前进，那两个轴需要加速

- A. 后方两轴
- B. 左侧两轴
- C. 右侧两轴

答案:A.

222. 八轴飞行器某个电机发生故障时，对应做出类似停止工作的电机应是_____电机

- A. 对角
- B. 俯视顺时针方向下一个
- C. 俯视顺时针方向下下一个

答案:A.

223. 相对于传统直升机，多轴最大的优势是

- A. 气动效率高
- B. 载重能力强
- C. 结构与控制简单

答案:C.

224. 多轴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，不需关注的是

- A. GPS定位
- B. 指南针校准
- C. 调整重心位置

答案:C.

225. 多轴飞行器使用的电调通常被划分为

- A. 有刷电调和无刷电调
- B. 直流电调和交流电调
- C. 有极电调和无极电调

答案:A.

226. 以多轴航拍飞行器为例，是否轴数越多载重能力越大

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/318052101134006140>