

aopa 无人机考试题库

第一部分 单选题(200 题)

1、移动通信模块传输模块安装前区分其类型，根据功能它可以分为图像传输型，（ ），数据传输型三类。

- A、遥控数据传输型
- B、电子信息传输型
- C、数图一体型
- D、全球导航卫星系统（GNSS）数据传输型

【答案】：C

2、起飞时，可操纵变距螺旋桨的桨叶角到什么状态（ ）。

- A、小桨叶角及低转速
- B、大桨叶角及高转速
- C、小桨叶角及高转速
- D、以上均不正确

【答案】：C

3、实际升力和洗流方向是（ ）。

- A、平行的
- B、交叉的
- C、垂直的
- D、根据迎角变化

【答案】：C

4、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

5、（ ）与无人机控制站的功能类似，但只能控制无人机的机载任务设备，不能进行无人机的飞行控制。

- A、指挥处理中心
- B、无人机控制站
- C、载荷控制站
- D、飞控子系统

【答案】：C

6、无人机平台包括无人机本体和（ ）。

- A、图像传输系统
- B、飞行控制系统
- C、地面站系统
- D、动力系统

【答案】：B

7、无人机的发射方式可归纳为手抛发射、零长发射、弹射发射、起落架滑跑起飞、母机、空中发射、容器式发射装置发射和垂直起飞等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、无人机安装在轨道式发射装置上，在压缩空气、橡筋或液压等弹射装置作用下起飞，无人机飞离发射装置后，在辅助发动机作用下完成飞行任务
- C、容器式发射装置是一种封闭式发射装置，兼备发射与贮存无人机功能它有单室式和多室式两种类型
- D、以上均不正确

【答案】：C

8、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

9、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

10、（ ）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

11、相当于无人驾驶航空器大脑的是（ ）。

- A、定位系统
- B、飞控系统
- C、电力系统
- D、动力系统

【答案】：B

12、（ ）的内容包括出发地点、途径地点、目的地点的位置信息、飞行高度速度和需要到达的时间段。

- A、航线规划
- B、航迹规划

C、任务规划

D、以上均不正确

【答案】： A

13、（ ）是指最大起飞重量超过 25 千克不超过 150 千克，且空机重量超过 15 千克的无人机。

- A、小型无人机
- B、中型无人机
- C、大型无人机
- D、轻型无人机

【答案】： B

14、一般我们说的 4 级风，风速为（ ）。

- A、10.8-13.8m/s
- B、 8.0-10.7m/s
- C、 5.5-7.9m/s
- D、以上均不正确

【答案】： C

15、（ ）无人机侦察监测区域应预先标注，主要包括任务区域范围，侦察监测范围对象等。

- A、场地标注
- B、任务区域标注
- C、警示标注
- D、以上均不正确

【答案】： B

16、无识别标志的航空器因特殊情况需要飞行的（ ）。

- A、必须经相关管制单位批准
- B、必须经中国人民解放军空军批准
- C、必须经由国务院、中央军委空中交通管制委员会批准
- D、必须经民航局批准

【答案】： B

17、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

18、djipc 地面站实时建图最大的优点是什么（ ）。

A、可以实时建图

B、能编辑航线

C、能添加航点

D、能控制云台

【答案】：A

19、多旋翼无人机自动驾驶状态下，安全下降速率应该是哪一个？（ ）

A、2 米/秒

B、8 米/秒

C、5 米/秒

D、以上均不正确

【答案】：A

20、多轴飞行器（ ）。

A、无自转下滑能力

B、有部分自传下滑能力

C、有自转下滑能力

D、以上均不正确

【答案】：A

21、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

22、多旋翼无人机为保证机身稳定防止机身自旋，相对旋翼转动方向（ ）。

- A、相同
- B、相反
- C、垂直
- D、水平

【答案】：A

23、以下是共轴双旋翼直升机的优点的是（ ）。

- A、操作结构简单
- B、自转下滑性能优异
- C、纵向尺寸小
- D、以上均不正确

【答案】：C

24、无人机在遥控下降时，驾驶员应注意（ ）。

- A、飞机下降时，油门收小，螺旋桨扭转气流减弱，飞机有右偏趋势，须抵住左舵
- B、飞机状态不会发生变化，不需做任何准备
- C、飞机下降时，油门收小，螺旋桨扭转气流减弱，飞机有左偏趋势，须抵住右舵
- D、以上均不正确

【答案】：A

25、以大疆精灵 4 飞行器为例，起飞前未移除云台扣会造成什么后果（ ）。

- A、损坏云台电机
- B、画面清晰无影响
- C、云台正常自检
- D、飞行器进入 FPV 模式

【答案】：A

26、飞行前检查，下列哪项不是必须检查的项目（ ）。

- A、周围人员是否与无人机保持安全距离
- B、药箱是否有农药沉淀
- C、遥控器表面是否有污渍
- D、套筒是否旋紧或卡扣是否卡紧

【答案】：C

27、无人机数据链的关键能力不包括（ ）。

- A、抗干扰能力
- B、安全性
- C、抗欺骗性
- D、高速传输

【答案】：D

28、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

29、多旋翼电调与电机如何匹配？（ ）

- A、电调的额定电压要比电机的最大电流高
- B、电调的额定电流要比电机的最大电流底
- C、电调的额定电流要比电机的最大电流高
- D、以上均不正确

【答案】：C

30、GPS 的 3 个主要功能是（

)。

- A、高度速度经纬度
- B、高度速度（地速）位置
- C、高度速度（空速）位置
- D、以上均不正确

【答案】：B

31、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

32、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、数据链路规划
- B、任务分配规划
- C、航迹规划
- D、以上均不正确

【答案】：C

33、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

34、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

35、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

36、航测固定翼无人机在不同的大气环境下飞行测试必须校准（ ）传感器。

- A、气压计
- B、全球定位系统（GPS）
- C、磁罗盘
- D、角速度计

【答案】：A

37、四轴飞行器为什么相邻的桨旋转方向不同？（ ）

- A、增加升力
- B、抵消反扭矩
- C、更加灵活
- D、以上均不正确

【答案】：B

38、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

39、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

40、高原地区 16*8 两叶、17*6 两叶、15*5 三叶，灵活性最好的是哪一个，最省电是哪一个？（ ）

- "A、灵活 15*5 三叶最省 17*6 两叶"
- "B、灵活 16*8 两叶最省 17*6 两叶"
- "C、灵活 15*5 三叶最省 16*8 两叶"
- D、以上均不正确

【答案】：A

41、线圈匝数越多的电机，kv 值（ ）。

- A、越高
- B、无关
- C、越低
- D、以上均不正确

【答案】：C

42、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

43、3508/2835 两个电机（ ）。

- A、带动的桨宽大
- B、 带动的速度快
- C、2835 外观上的更细更高
- D、以上均不正确

【答案】：C

44、多旋翼机身由上中心板、下中心板、分电板、电池挂板和（ ）组成。

- A、飞行控制系统（自驾仪）减震板
- B、飞行控制系统（自驾仪）主板
- C、相机挂板
- D、光流挂板

【答案】：A

45、短程无人机活动半径在（ ）以内。

- A、15km
- B、15-50km
- C、50-200km
- D、以上均不正确

【答案】：C

46、（ ）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

47、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

48、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

49、飞机起飞时后缘襟翼放下的角度小于着陆时放下的角度是因为（ ）。

- A、后缘襟翼放下角度比较小时，机翼的升力系数增加，阻力系数不增加
- B、后缘襟翼放下角度比较大时，机翼的阻力系数增加，升力系数不增加
- C、后缘襟翼放下角度比较小时，机翼的升力系数增加的效果大于阻力系数增加的效果
- D、以上均不正确

【答案】：C

50、（ ）不属于垂直起降固定翼无人机主要组成部分。

- A、外翼段
- B、中翼段
- C、尾翼
- D、上翼段

【答案】：D

51、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

52、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

53、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
- D、以上均不正确

【答案】：A

54、关于翼型相对厚度和相对弯度正确的是（ ）。

- A、翼型相对厚度越大，相对弯度就越大，能产生的升力就越大
- B、翼型上下表面垂直于翼弦的距离最长的距离值称之为相对厚度
- C、翼型中弧线的最高点距翼弦的最大距离与翼弦长的比值称为相对弯度
- D、以上均不正确

【答案】：C

55、执行紧急救护，抢险救灾或其他紧急任务，飞行计划申请最迟应在飞行前（

）H提出。

A、0.5

B、1

C、2

D、3

【答案】：B

56、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

57、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

58、经常在草地、碎石路面起飞、着陆的固定翼无人机，螺旋桨旋转时距地面最近点的高度至少要大于螺旋桨直径的（ ）。

A、1/2

B、1/5

C、1/10

D、1/20

【答案】：B

59、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

60、飞控子系统可以不具备如下功能：（ ）。

- A、姿态稳定与控制
- B、增稳与姿态解算
- C、任务分配与航迹规划
- D、以上均不正确

【答案】：C

61、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

62、为了测算多旋翼无人机姿态偏斜角度，需要借助陀螺仪，以下有关陀螺仪表述正确的是（ ）。

- A、陀螺仪可以改变多旋翼无人机姿态
- B、陀螺仪可以测量多旋翼无人机加速度变化
- C、陀螺仪可以稳定多旋翼无人机姿态和角速度测算
- D、陀螺仪可以测定空气的密度

【答案】：C

63、直线变高菱形航线飞行训练科目中，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。

- A、1
- B、1.5
- C、3
- D、7

【答案】： B

64、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

65、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

66、现有一块聚合物锂电池可能会长时间不使用，充放电至电量多少，电压多少储存合适？（ ）

- A、80%； 4.7V
- B、40%至 50%； 3.8V
- C、20%； 3.2V
- D、以上均不正确

【答案】： B

67、一款四旋翼其 1 号电机通电后发现旋转方向为顺时针，这时应（ ）。

- A、飞行器电调故障，更换电调
- B、将 1 号电机的螺旋桨更换为 CW 桨叶即可

C、将 1 号电机引出线 2 根线与电调线 2 根线进行对调即可

D、飞行器严重错误，禁止飞行

【答案】：C

68、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

69、遥控无人机着陆时，风速大或气温低时（ ）。

- A、如目测低，加油门量相应小些
- B、如目测高，收油门量相应大些
- C、如目测低，加油门量相应大些
- D、以上均不正确

【答案】：C

70、撞网回收系统是常用的无人机起飞着陆系统，当该起飞着陆系统出现故障时，我们可能需要维修下面这些装置：拦阻网装置、吸能缓冲装置和（ ）。

- A、末端引导装置
- B、遥控装置
- C、发射装置
- D、飞行控制系统（自驾仪）装置

【答案】：A

71、关于温度对多旋翼飞行器的影响，以下错误的是？（ ）

- A、低温环境下电池需要保温
- B、低温环境下飞行器 IMU 需要预热
- C、高温环境会导致电池、电机发热加剧，从而降低飞行效率
- D、高温对飞行器没有任何影响

【答案】：D

72、多旋翼无人机动力系统主要调试（

）、动力电源、螺旋桨和调速系统等。

- A、机架
- B、动力电机
- C、定位系统
- D、避障系统

【答案】：B

73、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

74、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

75、飞控系统主要由陀螺仪、加速度计、角速度计、气压计、GPS 模块、指南针和控制电路等组成，主要功能是计算并调试无人机（ ）。

- A、飞行时间
- B、飞行姿态
- C、飞行距离
- D、飞行系统

【答案】：B

76、同航线同重量，哪种受风力影响最小？（ ）

- A、速度快

B、 速度慢

C、

速度比重

D、以上均不正确

【答案】：A

77、（ ）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

78、无人机发动机采用重力供油系统但装有增压泵，主要目的是为了（ ）。

A、减小油箱的剩余燃油

B、保证大速度巡航的用油

C、保证爬升、下降及其他的特殊情况下的正常供油

D、以上均不正确

【答案】：C

79、机场上空高度较低的云会直接影响飞机的起降其中，危害最大的云是（ ）。

A、对流云

B、卷状云

C、层状云

D、层积云

【答案】：A

80、无刷电机轴承损坏造成的现象，不包括的是（ ）。

A、通电后无任何动作

B、动平衡破坏

C、空载电流增大

D、旋转内部杂音

【答案】：A

81、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

82、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

83、工作地点、起降点及起降航线上应避免无关人员干扰，必要时可设置（ ）。

- A、围栏
- B、专人监护
- C、安全警示区
- D、任务区

【答案】：C

84、下面哪种连接是对的？（ ）

- A、电池—电调—电机
- B、电机—电调—电池—IMU
- C、电机—电调—IMU—电池
- D、以上均不正确

【答案】：A

85、小型无人机，是指空机重量不超过（ ）千克或者最大起飞重量不超过（ ）千克的无人机，但不包括微型、轻型无人机。

- A、25，35
- B、15，35
- C、25，45
- D、15，25

【答案】：D

86、IMU 与磁罗盘之间的关系是怎样的（ ）。

- A、磁罗盘对 IMU 的方位数据进行校正
- B、IMU 对磁罗盘的方位数据进行校正
- C、IMU 与磁罗盘之间的数据是平行的
- D、IMU 与磁罗盘各种负责角速度和经纬度

【答案】：A

87、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、更新
- B、校准
- C、标注
- D、以上均不正确

【答案】：B

88、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，适量向侧风反方向压杆形成坡度，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
- D、以上均不正确

【答案】：B

89、以下哪种方式不属于无人机的起飞方式（ ）。

- A、空中投放
- B、火箭助飞
- C、手抛起飞
- D、垂直起飞

【答案】：A

90、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

91、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、当时的高度与预定高度吻合
- B、当时的高度高于预定高度
- C、当时的高度低于预定高度
- D、以上均不正确

【答案】：C

92、固定翼无人机进行水平“8”字飞行时，要求在高度为（ ）米的航线上。

A、30-50

B、60-80

C、90-120

D、120-140

【答案】： B

93、飞行器与返航点超过（ ）米才可以启动返航锁定？（ ）

- A、5 米
- B、10 米
- C、15 米
- D、20 米

【答案】：A

94、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
- D、以上均不正确

【答案】：C

95、以大疆产品为例，飞行器姿态数据中，“H.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、飞行器沿水平方向的飞行速度

【答案】：D

96、下面直升机旋翼的结构形式是无铰式旋翼的是（ ）。

- A、法国的"松鼠"直升机
- B、BO-105 直升机
- C、直-11 型直升机
- D、以上均不正确

【答案】：B

97、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

98、下面属于使用遥控器时日常维护保养要素的是（ ）。

- A、保证电源工作正常
- B、定期打磨天线避免生锈
- C、对摇杆灵敏度进行检查
- D、定期拆解遥控器进行除尘

【答案】：A

99、自动驾驶仪中的陀螺是用来测量哪些物理量？（ ）

- A、飞机角速度或飞机姿态
- B、飞机角速率或飞机姿态角
- C、飞机角速度或飞机姿态角
- D、以上均不正确

【答案】：C

100、垂起固定翼无人机零部件的定期维护保养，下列选项错误的是（ ）。

- A、检查电池有无破损，鼓包胀气
- B、保持机身框架完好无裂纹
- C、检查电机安装是否紧固，有无松动等现象
- D、及时清理油污、碎屑，保持各部位清洁

【答案】：D

101、多旋翼无人机自驾仪与机架的隔振改造方法，下列说法不正确的是（ ）。

- A、双面泡沫胶、尼龙扣
- B、螺纹固定连接

C、凝胶垫

D、耳塞式或 O 型环悬挂安装

【答案】： B

102、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

103、低空无人机任务高度一般在（ ）之间。

- A、0~100m
- B、100~1000m
- C、1000~7000m
- D、以上均不正确

【答案】： B

104、多旋翼无人机无人机的轴距是指（ ）。

- A、相邻两电机轴间的距离
- B、相对电机轴间的距离
- C、电机轴距飞机立轴的距离
- D、电机轴的长度

【答案】： B

105、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

106、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

107、铰接式旋翼在吹风挥舞时，旋翼每转一周，桨叶挥舞速度和挥舞角分别出现一次周期性变化下面正确的是（ ）。

- A、挥舞角的变化比挥舞速度的变化滞后 90°
- B、桨叶在 90° 方位下挥速度最大，在 270° 方位上挥速度最大
- C、桨叶在 180° 方位挥舞最低，在 360° 方位挥舞最高
- D、以上均不正确

【答案】：A

108、（ ）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、目标分配
- B、链路规划
- C、通信规划
- D、以上均不正确

【答案】：C

109、拉距离试验是（ ）应该注意的问题。

- A、安装定位装置时
- B、测试动力系统时
- C、使用遥控器时
- D、测试地面站时

【答案】：C

110、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

111、聚合物锂电池单体充满电后的电压一般为（ ）。

- A、3.7V
- B、4.2V
- C、3.3V
- D、以上均不正确

【答案】：B

112、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

113、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

114、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

115、根据机翼产生升力的特性，飞行速度越快机翼产生的升力越大，为了保持无人机运动的水平，发动机还会有一定的（ ）。

- A、左拉角度
- B、右拉角度
- C、上拉角度
- D、下拉角度

【答案】：D

116、航向角是飞行器（ ）在水平面的投影与指北线之间的夹角。

- A、纵轴
- B、横轴
- C、立轴
- D、经线

【答案】：A

117、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

118、（ ）主要是制定无人机飞行任务、完成无人机载荷数据的处理和应用，指挥中心/数据处理中心一般都是通过无人机控制站等间接地实现对无人机的控制 and 数据接收。

- A、无人机控制站
- B、指挥处理中心
- C、载荷控制站
- D、以上均不正确

【答案】：B

119、多旋翼无人机是指具有（ ）个及以上旋翼，能垂直起降、自由悬停的无人驾驶航空器。

- A、二
- B、三
- C、四
- D、五

【答案】：B

120、轻小型无人机常用定距螺旋桨的尺寸通常用 $X \times Y$ 来表示，其中 Y 表示（ ）。

- A、桨径
- B、螺距
- C、叶片数量
- D、以上均不正确

【答案】：B

121、无人机分类的方法多种多样，其中通常所说的固定翼无人机、多旋翼无人机、无人直升机是按照（ ）的方法来分类的。

- A、动力及能源
- B、控制方式
- C、平台结构
- D、续航时间

【答案】：C

122、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

123、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

124、无人机定高系统中气压计定高，高度每升高（ ）米，气压下降 1000Pa。

- A、1000
- B、100
- C、10
- D、1

【答案】：B

125、遥控无人机着陆时，收油门的基本要领是（ ）。

- A、跟着感觉操作
- B、适时、柔和
- C、适时、快速
- D、以上均不正确

【答案】：B

126、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

127、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

128、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
- D、以上均不正确

【答案】：A

129、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

130、气温的变化，会严重影响电动无人机的哪项性能？

- A、速度性能
- B、续航性能
- C、载荷性能
- D、以上均不正确

【答案】：B

131、以下无人机中，需要跑道起降的是（ ）？

- A、固定翼无人机
- B、无人直升机

C、多旋翼无人机

D、六轴飞行器

【答案】：A

132、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

133、飞行控制系统通过加速度传感器和角速度传感器融合测量无人机的（ ）。

- A、飞行速度
- B、飞行姿态
- C、飞行高度
- D、飞行温度

【答案】：B

134、关于多轴飞行器的反扭矩说法不正确的是（ ）。

- A、多轴飞行器的俯仰运动通过改变各个旋翼的反扭矩来实现
- B、单个旋翼反扭矩的大小取决于电动机转速
- C、单个旋翼的反扭矩会迫使多轴飞行器向旋翼旋转的反方向偏转
- D、以上均不正确

【答案】：A

135、无人机地面调试不包括（ ）。

- A、重心稳定度调试
- B、气动舵面调试
- C、动力系统调试
- D、抗风性测试

【答案】：D

136、在以下应用中，多旋翼飞行器相对不适宜的应用是（

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/355243113310012112>