

(新版)AOPA 无人机考试题库

第一部分 单选题(200 题)

1、安装无人机的惯性测量单元（IMU）时要求靠近飞行器的（ ），并有一定的减震和指向要求。

- A、中心
- B、压力中心
- C、焦点
- D、重心

【答案】：D

2、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

3、无人机的 GPS 模块因损坏需进行替换，替换后重新安装，其位置距离螺旋桨有一定要求，下面安装位置正确的是（ ）。

- A、距离螺旋桨 12cm
- B、距离螺旋桨 8cm
- C、距离螺旋桨 5cm
- D、安装在机体正下方

【答案】：A

4、“十”字四方位平移训练科目中，由 H 点起飞，操控无人机匀速垂直上升至（

) m 高度，保持无人机姿态平稳，悬停 1-3 秒。

- A、1
- B、1.5
- C、3
- D、7

【答案】： B

5、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

6、以下属于闭源飞行控制系统（自驾仪）的是（ ）。

- A、A3
- B、APM
- C、PX4
- D、CCD3

【答案】： A

7、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

8、传感器中（ ）用于感受无人驾驶航空器的俯仰、滚转和航向角度。

- A、高度传感器

B、姿态传感器

C、空速传感器

D、位置传感器

【答案】： B

9、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

10、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

11、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

12、以下（

）不属于固定翼无人机系统的地面控制站。

- A、地面站
- B、数据链地面终端
- C、操作手柄
- D、飞控计算机

【答案】：D

13、X 型四旋翼飞行器，其 2 号与 3 号电机搭配的螺旋桨分别是（ ）。

- A、CW CW
- B、CW CCW
- C、CCW CW
- D、CCW CCW

【答案】：B

14、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

15、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

16、使用无人机巡检系统进行的架空线路巡检作业，作业人员包括（

）和工作班成员。

- A、工作负责人
- B、监护人
- C、工作许可人
- D、无人机超控员

【答案】：A

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、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

19、电机在焊接插头时，应该先对线头和插头分别（ ），然后再焊接。

- A、上锡
- B、清洗
- C、预热
- D、上助焊剂

【答案】：A

20、（

）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和模式，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
- D、以上均不正确

【答案】：C

21、应核对（ ）是否满足安全飞行要求。

- A、航迹规划
- B、任务规划
- C、航线规划
- D、飞行规划

【答案】：C

22、360° 圆周航线飞行训练科目中，操作无人机在姿态模式下，完成360° 圆周航线飞行，在飞行过程中每两个航点之间的垂直误差不大于±（ ）cm。

- A、10
- B、30
- C、50
- D、100

【答案】：B

23、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

24、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

25、旋翼的地面效应，是指飞行器在接近地面的高度工作时，被旋翼排向地面的气流受到地面阻挡，从而影响旋翼空气动力的一种现象影响地面效应的因素包括（ ）。

- A、温度、飞行速度和风、地表环境
- B、湿度、飞行速度和风、地表环境
- C、高度、飞行速度和风、地表环境
- D、以上均不正确

【答案】：C

26、在目视范围内，操控手应密切观察无人直升机（ ）及周围环境变化，异常情况下，操控手可手动接管控制无人直升机。

- A、机架
- B、脚架
- C、光电吊舱
- D、飞行姿态

【答案】：D

27、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

28、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

29、共轴式直升机的纵横向操纵多是何处得以实现的（ ）。

- A、下旋翼自动倾斜器的不动环
- B、下旋翼自动倾斜器的可动环
- C、上旋翼自动倾斜器的可动环
- D、以上均不正确

【答案】：A

30、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

31、要想飞机飞行更稳定，负载应（ ）。

- A、靠近重心安装
- B、尽量向下远离重心位置安装
- C、尽量向上远离重心位置安装

D、以上均不正确

【答案】：A

32、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

33、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

34、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，可有效增大转弯半径并减少侧滑
- B、进行协调转弯，可有效减小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
- D、以上均不正确

【答案】：B

35、多旋翼飞行器上的电信号传播顺序一般为（ ）。

- A、飞控——机载遥控接收机——电机——电调
- B、机载遥控接收机——飞控——电调——电机
- C、飞控——电调——机载遥控接收机——电机
- D、以上均不正确

【答案】：B

36、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

37、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

38、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

39、多旋翼飞行器的螺旋桨（ ）。

- A、桨根处线速度大于桨尖处线速度
- B、桨根处升力系数小于桨尖处升力系数
- C、桨根处角速度等于桨尖处角速度
- D、以上均不正确

【答案】：C

40、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

41、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

42、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

43、无人机驾驶员遥控无人机起飞滑跑描述正确的是（ ）。

- A、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
- 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、迅速将油门推至大车并快速拉杆起飞
- D、以上均不正确

【答案】：B

44、故障巡检、特殊巡检等非计划巡检也应办理（ ）。

- A、工作票
- B、工作任务单
- C、工作许可手续
- D、作业控制卡

【答案】：C

45、无人机驾驶员舵面遥控操纵飞机时（

)。

- A、拉杆飞机转入下降
- B、推油门飞机转入下降
- C、推杆飞机转入下降
- D、以上均不正确

【答案】：C

46、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，应快速大幅度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，应柔和地向偏转的反方向适当扭舵杆
- D、以上均不正确

【答案】：C

47、（ ）是最佳的航空飞行层。

- A、对流层
- B、平流层
- C、高层大气
- D、底层

【答案】：B

48、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

49、遥控无人机着陆的过程不包括（

)。

- A、平飘接地和着陆滑跑
- B、下降和定高
- C、下滑和拉平
- D、以上均不正确

【答案】：B

50、在整个飞行器系统中，电调信号线最终插入哪个部分（ ）。

- A、主控
- B、IMU
- C、PMU
- D、IOSD

【答案】：A

51、飞行控制系统（自驾仪）安装水平面应与（ ）。

- A、机翼平面平行
- B、水平尾翼平面平行
- C、机身水平面平行
- D、随意安装

【答案】：C

52、固定翼无人机电子调速器额定电流应与电动机的工作电流的关系是（ ）。

- A、大于
- B、小于
- C、等于
- D、不确定

【答案】：C

53、地面控制站功能主要包括以下几个方面：飞行状态的监测与控制、（ ）、飞行数据的记录与回放、模拟飞行。

- A、地图导航
- B、任务规划

C、飞行控制

D、地图导航与任务规划

【答案】： D

54、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

55、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

56、电动无人驾驶航空器的动力系统主要有（ ）、电池组、电子调速器和螺旋桨组成。

- A、减震器
- B、电池电压检测器
- C、电动机
- D、飞控系统

【答案】：C

57、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

58、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

59、小型多旋翼无人机续航时间测试步骤，第一步是将多旋翼无人机放置在环境气候实验室中；第二步是调节所述环境气候实验室室内的压强 P. 温度 T. （ ），模拟真实环境；第三步，启动电池电量饱和的多旋翼无人机，开始记录时间。

- A、湿度 ϕ
- B、密度 ρ
- C、高度 H
- D、风速 V

【答案】：D

60、无人机在正常条件下使用，每飞行（ ）小时进行一次简易维护，包括清理机体异物（如灰尘、油泥等）。

- A、10
- B、20
- C、30
- D、40

【答案】：B

61、（ ）的主要功能是监控无人驾驶航空器的飞行过程以及任务执行情况，它是一个实时采集并分析遥测数据、不定时发送控制指令、显示飞行状态等功能结合于一体的综合监控系统。

- A、地面控制站
- B、飞控系统
- C、动力系统

D、电力系统

【答案】：A

62、IMU 方向选择，即飞控安装方向选择，需要根据飞控实际的安装位置，选择正确的安装方向，错误的选择将会导致（ ）。

- A、起飞后向后飞
- B、起飞后向左飞
- C、起飞后向右飞
- D、严重的飞行事故

【答案】：D

63、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

64、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

65、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

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、每次巡检作业结束后，（ ）应填写无人机巡检系统使用记录单。

- A、操控手
- B、程控手
- C、工作负责人
- D、工作许可人

【答案】：C

68、一般常见的组合导航系统以（ ）为主。

- A、天文导航和惯性导航
- B、图像匹配导航和卫星导航
- C、卫星导航和天文导航
- D、多卫星

【答案】：D

69、下列说法错误的是（没有提到的条件则为相同）（ ）。

- A、旋翼直径越大则拉力越大
- B、旋翼直径越大则悬停诱导速度越大
- C、旋翼直径越大则桨盘载荷越小标准
- D、以上均不正确

【答案】：B

70、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

71、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

72、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

73、无刷电机相对于有刷电机的优势不包括的是（ ）。

- A、效率更高
- B、扭矩更大
- C、寿命更长
- D、功率密度大

【答案】： B

74、姿态传感器应安装在无人机（ ）附近，振动要尽可能的小，有较高的安装精度要求。

- A、中心
- B、重心
- C、焦点
- D、以上均不正确

【答案】： B

75、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

76、在起飞过程中，地面站操作员通常每隔（ ）向飞行操作员通报无人机当前飞行高度、速度等数据。

- A、5~10s
- B、1~5s
- C、10~15s
- D、15~20s

【答案】：A

77、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

78、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

79、无人机更换舵角时，以下各部件中只有（

) 的活动面适合安装。

- A、机身
- B、副翼
- C、襟翼
- D、机臂

【答案】：B

80、关于固定翼无人机载荷能力提升改造，下列说法正确的是（ ）。

- A、减小机翼展弦比
- B、减小机翼面积
- C、采用对称型机翼
- D、增大机翼展弦比

【答案】：D

81、直升机在前飞时桨叶在什么方位迎角最大？（ ）

- A、180° 方位
- B、90° 方位
- C、270° 方位
- D、以上均不正确

【答案】：C

82、（ ）是指无人机发动机推力/拉力与无人机飞行重力之比该参数是衡量动力系统乃至整机性能的重要参数，很大程度上影响飞行性能。

- A、展弦比
- B、冗余度
- C、推重比
- D、以上均不正确

【答案】：C

83、用万用表检测无人机黏合后防打火头和接头外壁之间的电阻值，以下哪个阻值是正常的？（

)

- A、 1.2Ω
- B、 2.5Ω
- C、 3.3Ω
- D、 6.3Ω

【答案】：D

84、遥控无人机着陆时，拉平低的修正方法是（ ）。

- A、发现有拉低的趋势，应适当地增大拉杆量
- B、发现有拉低的趋势，应停止拉杆或减小拉杆量
- C、发现有拉低的趋势，应推杆
- D、以上均不正确

【答案】：A

85、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、下降及其他特殊情况下的正常供油
- D、以上均不正确

【答案】：C

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

【答案】：B

87、多旋翼无人机以下哪个下降速度较为合理（

)。

- A、2m/s
- B、5m/s
- C、8m/s
- D、以上均不正确

【答案】：A

88、以下哪种闪灯情况，可判定为指南针异常（ ）。

- A、飞行器 LED 紫黄灯交替快闪
- B、飞行器 LED 黄红灯交替慢闪
- C、飞行器 LED 黄灯快闪
- D、飞行器 LED 红灯常亮

【答案】：B

89、固定翼无人机动力装置安装时，对于油动发动机，油箱出油口与发动机连接，油箱进气管与消声器、增压嘴连接利用（ ）给油箱增压、加压，保证无人机在任何飞行姿态供油压力稳定。

- A、飞行惯性产生的压力
- B、空气流动产生的压力
- C、油料挥发产生的压力
- D、发动机的排气压力

【答案】：D

90、“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

91、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

92、民用无人机在条件允许的情况下，一般要（ ）。

- A、顺风起飞
- B、左侧风起飞
- C、逆风起飞
- D、以上均不正确

【答案】：C

93、飞机的姿态需要通过加速度计、（ ）等惯性传感器进行测量。

。

- A、陀螺仪
- B、GPS
- C、双目传感器
- D、位置传感器

【答案】：A

94、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

95、以下地面链路天线哪一种是定向天线（ ）。

- A、八木天线
- B、鞭状天线
- C、三叶草天线

D、以上均不正确

【答案】：A

96、请选择出哪一个功能选项，在手动遥控飞行时，可以改变各通道的操作灵敏度？（ ）

- A、行程比例
- B、微调比例
- C、通道速度
- D、以上均不正确

【答案】：A

97、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

98、（ ）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

99、螺旋桨安装在电动机上，多旋翼无人机安装的都是（ ）的螺旋桨。

- A、不可变
- B、可变
- C、可变总距
- D、不可变总距

【答案】：D

100、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

101、关于固定翼无人机重心位置的调整及配平，下列说法错误的是（ ）。

- A、重心的位置影响飞机的纵向稳定性
- B、焦点位置是固定的
- C、重心在后，焦点在前稳定性好
- D、重心位置可以通过移动零部件摆放位置改变

【答案】：C

102、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

103、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

104、空机重量不包含（

）的重量。

- A、云台相机
- B、电机
- C、电池
- D、桨叶

【答案】：A

105、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

106、下面哪种情况，磁罗盘信号不会受干扰？（ ）

- A、停车场
- B、空旷场地
- C、磁矿上方
- D、大块金属四周

【答案】：B

107、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

108、多轴飞行器的操纵不包括（ ）。

- A、俯仰操纵
- B、航向操纵
- C、周期变距

D、以上均不正确

【答案】：C

109、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、右侧两轴
- B、左侧两轴
- C、后方两轴
- D、以上均不正确

【答案】： C

110、任务分配提供可用的无人机资源和着陆点的显示，辅助操作人员进行（ ）。

- A、载荷规划、通信规划和目标分配
- B、链路规划、返航规划和载荷分配
- C、任务规划、返航规划和载荷分配
- D、以上均不正确

【答案】： A

111、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

112、雷达的主要功能，不包括的是（ ）。

- A、避障
- B、定高
- C、提前预判障碍物
- D、照明

【答案】： D

113、电调是连接飞控与电机的部件，主要功能是接收飞控发出的信号，再将控制信号转换为（ ）。

），调节电机转速，从而影响和控制飞行器的飞行状态。

- A、电压的大小
- B、电流的大小
- C、脉冲信号
- D、光波信号

【答案】：B

114、（ ）是无人驾驶航空器地面站的主要功能。

- A、数据采集处理
- B、飞行控制
- C、导航
- D、监控与任务规划

【答案】：D

115、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

116、无人机装配中机翼、电机、机臂和（ ）需要用到水平尺。

- A、电池
- B、电子调速器（电调）
- C、飞行控制系统（自驾仪）
- D、分电板

【答案】：C

117、飞机按气压式高度表指示的一定高度飞行，在飞向低压区时，飞机的实际高度将（ ）。

)。

- A、保持不变
- B、逐渐升高
- C、逐渐降低
- D、都有可能

【答案】：C

118、() 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

119、指挥控制与() 是无人机地面站的主要功能。

- A、飞行状态监控
- B、任务规划
- C、飞行视角显示
- D、以上均不正确

【答案】：B

120、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

121、实际飞行时，使用有飞控的飞机，以起降场或视界内的某一点为(

），飞机升空绕原点爬高探测云底的高度。

- A、中心
- B、参照物
- C、原点
- D、终点

【答案】：C

122、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

123、下面那一部分不属于电调的组成部分（ ）。

- A、插头
- B、漆包线
- C、硅胶线
- D、信号线

【答案】：B

124、多轴飞行器重心过高于或过低于桨平面会（ ）。

- A、增加稳定性
- B、降低机动性
- C、显著影响电力消耗
- D、以上均不正确

【答案】：B

125、无人机飞行控制系统速率陀螺是感知飞行器平台的传感器（ ）。

- A、姿态角度

B、航向角

C、角速度

D、以上均不正确

【答案】：C

126、固定翼 90 度转弯风力对飞机影响（ ）。

- A、顺风大
- B、逆风大
- C、一样
- D、以上均不正确

【答案】：C

127、飞行控制是指采用（ ）对无人机在空中整个飞行过程的控制。

- A、遥感方式
- B、遥测方式
- C、遥控方式
- D、以上均不正确

【答案】：C

128、关于失速，下面哪个说法是不正确的？（ ）

- A、机翼迎角超过临界角，导致升力急剧降低的飞行状态称为失速
- B、直升机飞速度过快，可能导致后行旋翼出现失速
- C、失速会导致升力急剧减小，阻力系数缓慢减小
- D、以上均不正确

【答案】：C

129、检查无刷电机动平衡是否良好的方法描述正确的是（ ）。

- A、电机不带螺旋桨进行旋转
- B、电机带动螺旋桨进行旋转
- C、用手转动电机
- D、将飞行器起飞，感受飞行器机身振动

【答案】：A

130、飞机重心位置的表示方法是（ ）。

- A、用重心到平均几何弦后缘的距离和平均几何弦长之比的百分数来表示
- B、

用重心到机体基准面的距离和平均气动力弦长之比的百分数来表示

C、用重心到平均气动力弦前缘的距离和平均气动力弦长之比的百分数来表示

D、以上均不正确

【答案】：C

131、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

132、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

133、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

134、六轴飞行器安装有（

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/415330244311012112>