

2025 年无人机考试题库 A（含答案）

第一部分 单选题(200 题)

1、地球自转产生的地球自转偏向力对风向产生影响，下列哪个是正确的？

- A、北半球，地球自转偏向力使得气流向左偏转
- B、北半球，地球自转偏向力使得气流向右偏转
- C、北半球，地球自转偏向力使得气流先向右再向左偏转
- D、以上均不正确

【答案】：B

2、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

3、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

4、姿态遥控模式下操纵无人机爬升，飞机爬升率过小时，下列正确的操纵是（

)。

- A、柔和减小俯仰角
- B、柔和增大俯仰角
- C、迅速停止爬升
- D、以上均不正确

【答案】：B

5、无人机越往高空飞行（飞行速度不变），飞行所获得的（ ）就越小。

- A、升力
- B、重力
- C、推力
- D、以上均不正确

【答案】：A

6、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

7、无人机装配报告中桨叶安装复检包括（ ）、正反桨位置检查、螺旋桨安装牢固、垂起桨和平飞桨区分安装。

- A、桨叶动平衡检查
- B、桨叶静平衡检查
- C、桨叶效率检查
- D、桨叶无损检查

【答案】：D

8、视距内运行航空器处于驾驶员或观测员目视视距内半径多少米？（ ）

A、500 米

B、600 米

C、700

米

D、1000 米

【答案】：A

9、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

10、多旋翼无人机机体一般不使用材料（ ）。

A、碳纤维材料

B、高强度工程塑料

C、玻璃纤维材料

D、以上均不正确

【答案】：C

11、以下飞行器不是多轴飞行器的是（ ）。

A、Uh-60 黑鹰

B、Phantom 精灵

C、Inspire 悟

D、以上均不正确

【答案】：A

12、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

13、低高度通场是指无人机在飞行过程中从机场跑道上空飞过或是从观礼台前方上空飞过，是无人机表达敬意的一种方式一般认为（）米以下都可以视为低高度。

- A、5
- B、50
- C、100
- D、150

【答案】：A

14、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

15、调飞机遥控器的前四步是（）。

- A、新建模型、模型重命名、选择发射制式、失控保护
- B、新建模型、选择发射制式、定义开关、失控保护
- C、新建模型、选择发射制式、中立微调、行程量设置
- D、以上均不正确

【答案】：B

16、无人机燃油箱通气目的之一是（ ）。

- A、通气增大供油流量
- B、保证向发动机正常供油
- C、通气减小供油流量
- D、以上均不正确

【答案】： B

17、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

18、（ ）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

19、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

20、物体在空气中运动，或者空气在物体表面流过，空气都会对物体产生作用力，这种作用力被称为（ ）。

- A、空气阻力
- B、流体阻力
- C、空气动力
- D、升力

【答案】：C

21、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

22、下列哪种规划是任务规划的主体核心（ ）。

- A、任务分配规划
- B、航迹规划
- C、应急预案规划
- D、以上均不正确

【答案】：B

23、任务规划时还要考虑（ ），即应急航线。

- A、异常应急措施
- B、安全返航措施
- C、紧急迫降措施
- D、以上均不正确

【答案】：A

24、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

25、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

26、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

27、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

28、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

29、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、速度大、下沉慢
- B、下沉速度与预定速度符合
- C、速度小、下沉快
- D、以上均不正确

【答案】：A

30、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

31、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

32、地面操作人员对无人驾驶航空器飞行状态以及飞行航迹的操作和规划信息，可以通过（ ）传输到数传电台进而发射给无人驾驶航空器。

- A、遥控器
- B、地面控制站
- C、无线数传模块
- D、GPS

【答案】：B

33、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

34、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

35、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

36、一般民用无人机所使用遥控器的频率是（ ）。

- A、2.4ZHZ
- B、2.4GHZ
- C、2.4WHZ
- D、以上均不正确

【答案】：B

37、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

38、一般锂聚合物电池上都有 2 组线 1 组是输出线（粗，红黑各 1 根）；1 组是单节锂电引出线（细，与 s 数有关），用以监视平衡充电时的单体电压，下面说法正确的是（ ）。

- A、6S 电池有 5 根红色引出线，1 根黑色引出线
- B、6S 电池有 7 根引出线
- C、6S 电池有 6 根引出线
- D、以上均不正确

【答案】：B

39、下列哪一项是飞行重规划要考虑的内容（ ）。

- A、已知威胁区域
- B、未知威胁区域
- C、无人机自身约束条件
- D、以上均不正确

【答案】：B

40、在修改完毕摇杆模式后，在起飞前应轻压低油门，轻微晃动俯仰与横滚，因为（ ）。

- A、确认舵量
- B、确认摇杆模式修改是否成功
- C、确认油门
- D、激活机器

【答案】：B

41、无人机怎么飞最省油或最省电？（ ）

- A、匀速
- B、高速
- C、低速
- D、以上均不正确

【答案】：A

42、无人机巡检作业人员应具有（

）年以上高压输电线路运行维护经验。

- A、1
- B、2
- C、3
- D、4

【答案】：B

43、航线规划前应根据作业实际需要，向线路所在区域的（ ）履行空域审批手续。

- A、民航局
- B、民航地区管理局
- C、空管部门
- D、交通管理局

【答案】：C

44、多旋翼无人机磁罗盘正确校准的方法是（ ）。

- A、校准时需要水平和垂直
- B、校准时应靠近强磁场区域
- C、校准时可以在雷雨天气
- D、校准时机身可以任意倾斜角度

【答案】：A

45、6045R 螺旋桨，45 什么意思，是 CW 桨还是 CCW 桨？（ ）

- A、螺距、正桨
- B、螺距、反桨
- C、直径、反桨
- D、以上均不正确

【答案】：B

46、当高速无人机在着陆时，为了缩短滑跑距离，有必要（

)。

- A、增大阻力，降低速度
- B、增大升力，降低速度
- C、增大升力，提高速度
- D、以上均不正确

【答案】：A

47、地面控制站的组成包括地面遥控设备、通讯链路硬件、计算机软硬件平台、（ ）。

- A、地面站软件系统
- B、飞行控制系统
- C、GPS 控制系统
- D、调参系统

【答案】：A

48、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

49、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

50、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

51、两块电池 6S、5000mah 的电池并联，用 2C 充电，充电的功率是多少？（ ）

- A、202W
- B、504w
- C、404W
- D、以上均不正确

【答案】： B

52、飞机的起飞和着陆，通常要求在（ ）条件下进行。

- A、逆风
- B、顺风
- C、上升气流
- D、下降气流

【答案】： A

53、（ ）航空器平台结构通常包括机翼、机身、尾翼和起落架等。

- A、单旋翼
- B、多旋翼
- C、固定翼
- D、以上均不正确

【答案】： C

54、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

55、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

56、() 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

57、遥控无人机进入下滑后()。

- A、当下滑线正常时，如速度大，表明目测高，应适当收小油门
- B、当下滑线正常时，如速度大，表明目测低，应适当增加油门
- C、当下滑线正常时，如速度小，表明目测高，应适当收小油门
- D、以上均不正确

【答案】：A

58、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

59、作业过程中，任务手如发现(

）、悬停点与预设航线偏差较大，应及时告知程控手（操控手）调整飞行航线。

- A、任务目标
- B、飞行航向
- C、飞行航线
- D、飞机轨迹

【答案】：C

60、（ ）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

61、关于图传信号丢失有可能是什么原因造成，以下哪项表述最全面（ ）。

- A、遥控器天线未展开
- B、飞手背对着飞行器
- C、遥控器与飞行器中间隔有障碍物
- D、其他全是

【答案】：D

62、在垂直矩形航线飞行训练科目中，无人机最大飞行高度为（ ）m。

- A、1
- B、1.5
- C、3
- D、7

【答案】：D

63、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

64、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

65、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

66、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

67、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

68、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

69、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

70、以大疆产品为例，飞行器与遥控器电源开启方法为（ ）。

- A、短按
- B、长按
- C、短按，再长按
- D、长按，再短按

【答案】：C

71、遥控无人机着陆时，关于顺风着陆描述正确的是（ ）。

- A、地速较大，平飘距离较长
- B、地速较小，平飘距离较短
- C、地速正常，平飘距离正常
- D、以上均不正确

【答案】：A

72、亚音速气流经过收缩管道后（

)。

- A、速度增加，压强增大
- B、速度降低，压强下降
- C、速度增加，压强下降
- D、以上均不正确

【答案】：C

73、固定翼无人机配平主要考虑的是（ ）沿纵轴的前后位置。

- A、气动焦点
- B、发动机
- C、重心
- D、以上均不正确

【答案】：C

74、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

75、测绘作业一般采用（ ）航高，电力线路巡检采用（ ）作业模式。

- A、固定，变航高
- B、变航高，变航高
- C、固定，固定
- D、变航高，固定

【答案】：A

76、典型的无人机是由飞行器平台、动力系统、控制站与飞行控制系统、通信导航系统、任务载荷系统以及（ ）系统组成。

- A、发射/回收系统
- B、燃油系统

C、制导系统

D、飞行系统

【答案】：A

77、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

78、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

79、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

80、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、飞机航行灯开闭状态
- B、飞机下降速度、姿态和空速
- C、飞机剩余油量
- D、以上均不正确

【答案】： B

81、多旋翼无人机的飞控（自驾仪）的理想安装位置是无人机重心，若飞控（自驾仪）远离重心，将会产生（

），引起加速度的测量误差，即杆臂效应。

- A、离心加速度
- B、切向加速度
- C、离心加速度和切向加速度
- D、向心加速度

【答案】：C

82、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

83、下列关于航线规划中障碍物测量的描述，错误的是（ ）。

- A、如果作业区域内存在障碍物，则建议对障碍物测量，否则有可能造成撞机
- B、障碍物区域的形状和大小，可通过调整其边界点进行微调
- C、障碍物区域测量后，应设置障碍物边距，保障飞行安全
- D、障碍物区域不受内缩距离的影响

【答案】：D

84、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

85、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

86、（ ）是为保护航空器起飞、飞行和降落安全，根据民用机场净空障碍物限制图要求划定的空间范围。

- A、机场净空区
- B、航空限制区
- C、机场限制区
- D、航空净空区

【答案】：A

87、较陡山坡线路区段采取单侧巡检方式，无人机应处于山坡、线路（ ）侧。

- A、上
- B、外
- C、里
- D、下

【答案】：B

88、已知某锂电池铭牌标记为 6S2P3C，单片锂电池容量为 16000mAh，则该电池最大放电电流是（ ）。

- A、16A
- B、48A
- C、96A
- D、以上均不正确

【答案】：C

89、固定翼无人机航电系统由飞控计算机、导航传感器、（

）、舵机/伺服机构组成，完成飞机控制系统的需要。

- A、机翼
- B、螺旋桨
- C、数据链机载终端
- D、地面站

【答案】：C

90、起落航线（五边航线）组成内容不包括（ ）。

- A、着陆目测、着陆
- B、任务飞行
- C、起飞、建立航线
- D、以上均不正确

【答案】：B

91、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

92、以大疆“御”Mavic2 变焦版为例，在 DJIGO4APP 中设置连拍模式，最多可连拍几张？（ ）

- A、3 张
- B、5 张
- C、7 张
- D、9 张

【答案】：C

93、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

94、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

95、无人机系统的机长是指（ ）。

A、协作操控无人机的人

B、负责整个无人机系统运行和安全的驾驶员

C、操控无人机的人

D、以上均不正确

【答案】：B

96、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

D、以上均不正确

【答案】：A

97、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

98、飞行器在执行航点飞行时，相邻航点的设置应大于？（ ）

- A、5 米
- B、10 米
- C、15 米
- D、20 米

【答案】：A

99、活塞发动机混合气过富油燃烧将引起（ ）的问题。

- A、发动机过热
- B、电嘴积碳
- C、发动机工作平稳，但燃油消耗量变大
- D、以上均不正确

【答案】：B

100、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

101、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

102、若飞行航线、悬停点与杆塔坐标偏差较大，应及时修（

)。

- A、航线库
- B、飞行航向
- C、飞行航迹
- D、飞行航线

【答案】：A

103、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

104、以下（ ）不属于固定翼无人机的机电系统。

- A、螺旋桨
- B、电调
- C、伺服机构
- D、配电系统

【答案】：C

105、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

106、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

107、地面与通信车之间的交流电压为 220V，经整流、滤波等一系列处理之后成为近（

) 的高压直流电，通过系留电缆输送至无人机。

A、600V

B、400V

C、500V

D、450V

【答案】：B

108、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

109、遥控无人机四转弯后（ ）。

A、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

B、等飞机降到较低高度时再做偏差调整

C、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

D、以上均不正确

【答案】：A

110、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、迅速关闭发动机

B、迅速增大俯仰角

C、迅速减小俯仰角

D、以上均不正确

【答案】：C

111、以机械结构复杂性来对比，三种飞行器结构从简单到复杂排列正确的是（

）。

- A、直升机、固定翼、多旋翼
- B、直升机、多旋翼、固定翼
- C、多旋翼、固定翼、直升机
- D、固定翼、直升机、多旋翼

【答案】：C

112、多旋翼飞行器在运输过程中的注意事项是（ ）。

- A、做好减震措施，固定云台并安装云台固定支架，装箱运输
- B、可随意拆装运输
- C、装箱运输，也可行李箱运输
- D、以上均不正确

【答案】：A

113、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

114、（ ）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

115、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
- D、飞控

【答案】：A

116、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

117、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

118、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

119、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

120、飞机中常见大功率电源线有电池电源线、电机相线和（ ），其他低功率细电源线可和信号线一起布线。

- A、无线数据传输（无线数传）系统线
- B、电子调速器（电调）控制线
- C、电子调速器（电调）电源线
- D、无线图像传输（无线图传）系统线

【答案】：C

121、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
- D、以上均不正确

【答案】：B

122、众所周知，物体运动的速度是一个矢量，关于飞行过程中空速与地速的关系，下列正确的是（ ）。

- A、正侧风时，空速=地速
- B、无论何时，空速+风速=地速
- C、逆风时，空速<地速
- D、以上均不正确

【答案】：B

123、固定翼无人机航程的提升措施，下列选项正确的是（ ）。

- A、增大电池容量
- B、增加飞机起飞重量

C、减小迎角

D、逆风飞行

【答案】：A

124、以大疆产品为例，飞行器姿态数据中，“D”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】：B

125、模型飞机使用的双向对称线性热收缩聚酯薄膜，通常称为（ ），是轻型高强度、高收缩性双向拉伸聚酯薄膜。

- A、热缩薄膜
- B、双向薄膜
- C、线性薄膜
- D、聚酯薄膜

【答案】：A

126、无人机爬升消耗的能量等于爬升所需（ ）乘以爬升（ ）。

- A、拉力；距离
- B、拉力；方向
- C、拉力；质量
- D、升力；距离

【答案】：A

127、无线图像传输（无线图传）系统接收端通常直接和（ ）连接。

- A、无线数据传输（无线数传）系统
- B、显示器
- C、飞行控制系统（自驾仪）
- D、监视器

【答案】：B

128、在多轴飞行任务中，触发失控返航时，应如何打断飞控当前任务，取回手动控制权（

)。

- A、云台状态切换
- B、航向锁定切换
- C、GPS 手动模式切换
- D、以上均不正确

【答案】：C

129、无人机的多机协同方式主要分为两类（ ）。

- A、一站多机模式、长僚机编队模式
- B、多站多机模式、长僚机编队模式
- C、多站多机模式、长机编队模式
- D、一站多机模式、僚机编队模式

【答案】：A

130、无人机驾驶员操纵无人机复飞时，油门状态描述正确的是（ ）。

- A、保持小油门
- B、逐渐收至小车状态
- C、逐渐推至大车状态
- D、以上均不正确

【答案】：C

131、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

132、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（

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/436030041213011052>