# 1+X 无人机练习题库

## 第一部分　单选题(150 题)

1、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

2、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

3、组装固定翼无人机后进行试飞，如果机翼和尾翼扭曲变形，则飞行时左右机翼迎角不同，会导致无人机（　　）。
A、无法起飞
B、无法转向
C、自行俯仰
D、偏航或横滚
【答案】：D

4、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

5、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

6、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
D、以上均不正确
【答案】：A

7、发射机的天线是可调整的，飞行过程中若天线直接对着无人机，这可能会（　　）接收机信号强度。
A、增强
B、过滤
C、屏蔽
D、减弱
【答案】：D

8、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

9、关于航线规划作业模式，描述错误的是（　　）。
A、要规避作业区域内的障碍物，以避免植保无人机撞上障碍物造成损坏
B、每块作业区域要明确标定点，以保证作业航线不发生偏移
C、航线规划作业模式，飞手工作强度进一步降低
D、航线规划作业过程中，人员无法手动干预避开障碍物
【答案】：D

10、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

11、直升机、固定翼、多旋翼三种飞行器，其续航性能从高到低排列正确的是（　　）。
A、直升机、固定翼、多旋翼
B、直升机、多旋翼、固定翼
C、多旋翼、直升机、固定翼
D、固定翼、直升机、多旋翼
【答案】：D

12、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

13、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

14、小型无人驾驶航空器最常用的起降装置就是起落架，根据起落架的不同安装方式可分为前三点、后三点和（　　）起落架。
A、平行式
B、滑橇式
C、交叉式
D、车轮式
【答案】：C

15、一般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其直径的（　　）。
A、1/2
B、1/5
C、1/10
D、1/20
【答案】：C

16、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

17、航迹优化是指航迹规划完成后，系统根据无人机飞行的（　　）对航迹进行优化处理，制定出适合无人机飞行的航迹。
A、最大转弯半径和最大俯仰角
B、最小转弯半径和最大俯仰角
C、最大转弯半径和最小俯仰角
D、以上均不正确
【答案】：B

18、打开遥控器前检查哪几步？（　　）
A、天线、开关、油门位置
B、电压、油门位置、中立微调
C、发射制式、模型类型、电压
D、以上均不正确
【答案】：A

19、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

20、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

21、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

22、民用无人机运行多处于低空低速环境下，主要受到的阻力有①摩擦阻力；②循环阻力；③干扰阻力；④激波阻力；⑤诱导阻力；⑥压差阻力。
A、①②③④
B、①③⑤⑥
C、①②⑤⑥
D、以上均不正确
【答案】：B

23、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

24、外转子无刷电机相对于内转子无刷的优势是（　　）。
A、扭矩更高
B、寿命更长
C、功率更大
D、转速更高
【答案】：A

25、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
D、以上均不正确
【答案】：B

26、X 型四轴前进时，其 1、3 号电机的动作应该是（　　）。
A、加速、加速
B、减速、减速
C、加速、减速
D、减速、加速
【答案】：D

27、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

28、固定翼无人机舵机如果不处于中立位置时，则可能在无人机起飞后产生（　　），而中立微调则是修改舵机中立位置的设置。
A、加速
B、减速
C、偏移
D、无法起飞
【答案】：C

29、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

30、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

31、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

32、测试多旋翼无人机的载重量是否正常，需测出多旋翼无人机的（　）、基本重量。
A、最大起飞重量
B、负载重量
C、任务载荷系统重量
D、电池重量
【答案】：A

33、以下那一项是无人飞行器的英文缩写（　　）。
A、UAU
B、ATC
C、AUV
D、UAV
【答案】：D

34、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：（　　）和转动。

A、平移

B、平行

C、平动

D、直行

【答案】：C

35、多旋翼无人机要求实现悬停中向右偏航，不同螺旋桨应如何变化？（　　）

A、逆时针桨减速，顺时针桨加速

B、机体轴左边螺旋桨加速，右边螺旋桨减速

C、逆时针桨加速，顺时针桨减速

D、以上均不正确

【答案】：C

36、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

37、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

38、遥控器、图传、地面站与飞行器之间数据链路分别是（

）。
A、上行链路、下行链路、上行链路
B、上行链路、下行链路、上下行链路并存
C、下行链路、下行链路、上行链路
D、以上均不正确
【答案】：B

39、下列选项中，关于气温影响飞机滑跑距离说法正确的是（　　）。
A、气温高时，空气密度小，飞机增速慢，飞机的离地速度增大，起飞滑跑距离要长
B、气温低时，空气密度小，飞机增速快，飞机升力减小，起飞滑跑距离要长
C、气温高时，空气密度大，飞机增速快，飞机升力增大，起飞滑跑距离要短
D、气温低时，空气密度大，飞机升力减小，起飞滑跑距离增加。
【答案】：A

40、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

41、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

42、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

43、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

44、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

45、地面站地图航迹显示系统可为无人机驾驶员提供飞行器（　　）等信息。
A、飞行姿态
B、位置
C、飞控状态
D、以上均不正确
【答案】：B

46、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

47、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

48、无人机系统中，起降操作手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
D、以上均不正确
【答案】：C

49、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

50、为防止民用无人机飞入或者飞出特定区域，在相应电子地理范围中画出其区域边界，保障区域安全的软硬件系统叫（　　）。
A、净空系统

B、融合空域
C、电子围栏
D、隔离系统
【答案】：C

51、舵面操控是什么控制量？（　　）
A、模拟控制量
B、开关控制量
C、模拟控制量也叫比例控制量
D、以上均不正确
【答案】：C

52、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

53、遥控器中升降舵、副翼、方向舵、油门控制通道的英文缩写分别正确的是（　　）。
A、ELE，AIL，RUD，THR
B、 ELE，THR，RUD，AIL
C、 RUD，AIL，ELE，THR
D、以上均不正确
【答案】：A

54、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

55、无人机装配报告编制主要包括括装配工序、装配标准、（

）、装配工具、装配材料清单和装配安全规范。
A、装配进度表
B、装配复检表
C、装配时间
D、装配图
【答案】：B

56、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

57、巡检作业前，根据相应（　　）和巡检任务编制无人直升机巡检作业指导书。
A、性能
B、机型
C、航程
D、载荷
【答案】：B

58、若一架无人机在飞行中可以进行舵面遥控，但无实时图像信号，地面站有各类仪表信息，但无法编辑航点航线，请问该无人机的遥控器（　　）正常，图传（　　）故障，数据电台（　　）正常，（　　）故障。
A、下行链路、上行链路、下行链路、上行链路
B、 上行链路、下行链路、下行链路、上行链路
C、 上行链路、上行链路、下行链路、下行链路
D、以上均不正确
【答案】：B

59、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

60、某多轴螺旋型号为15×5，那么他的桨长（　　）毫米，螺距（）毫米。
A、381,127
B、150，50
C、15，50
D、38，12
【答案】：A

61、（　　）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

62、电调的输出电流必须（　　）电动机的最大电流。
A、等于
B、大于
C、小于
D、不等于
【答案】：B

63、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

64、姿态遥控模式下操纵无人机爬升，飞机带左坡度时，下列正确的操纵是（　　）。
A、应柔和地向左压杆
B、应柔和地回杆或向右压杆
C、应柔和地向前顶杆
D、以上均不正确
【答案】：B

65、工作负责人应在每次巡检作业结束后的第二个工作日内前将相关变化情况报送（　　）。
A、工作负责人
B、程控手
C、工作许可人
D、操控手
【答案】：C

66、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

67、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、应柔和地向右扭舵
B、应柔和地向左扭舵
C、应柔和地向前顶杆
D、以上均不正确
【答案】：A

68、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

69、位置传感器用于感受无人机的位置，是飞行轨迹控制的必要前提（　　）是典型的位置传感器。
A、角速率传感器
B、加速度传感器
C、GPS 卫星导航接收机
D、以上均不正确
【答案】：C

70、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

71、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

72、利用增大机翼弯度来提高机翼的升力系数，会导致（　　）。
A、机翼上表面最低压力点前移，减小临界迎角
B、机翼上表面最低压力点后移，减小临界迎角
C、机翼上表面最低压力点前移，加大临界迎角
D、以上均不正确
【答案】：A

73、固定翼无人机着陆和起飞时，描述正确的是（　　）。
A、固定翼无人机一般顺风起飞
B、固定翼无人机一般顺风着陆
C、固定翼无人机一般逆风着陆
D、固定翼无人机起降不受风的影响
【答案】：C

74、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

75、（　　）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

76、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

77、下列属于多旋翼无人机性能优化主要措施的是（　　）。

A、功能改造，如任务载荷系统改造

B、检修维保，如故障检修、维护保养等

C、美观改造，如颜色、LOG 等改造

D、结构改造，如机体结构、减振、减噪等改造

【答案】：D

78、关于航向锁定功能，下列描述正确的是（　　）。

A、飞行器始终按机头为前向飞行

B、飞行器按锁定前的机头朝向为前向飞行

C、需将遥控器切换到 S 档

D、需将遥控器切换到 A 档

【答案】：B

79、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

80、一款电机为300KV，其在3SLIPO下，最大空载转速为（　　）。
A、4280RPM
B、3000RPM
C、3330RPM
D、3780RPM
【答案】：D

81、使用返航锁定时，遥控器横滚杆向左打杆，飞行器将？（　　）
A、向左曲线飞行
B、向左沿直线飞行
C、向右曲线飞行
D、向右沿直线飞行
【答案】：A

82、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

83、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

D、以上均不正确

【答案】：A

84、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

85、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

86、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

87、（　　）通常有刷电机的连续工作寿命在几百到 1 千多个小时，到达使用极限就需要更换碳刷，不然很容易造成轴承的磨损。
A、无刷电机
B、碳刷电机
C、直流电机
D、交流电机
【答案】：B

88、无人机巡检作业人员应具有（

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/455022111104012123