多旋翼考试题库

第一部分　单选题(150 题)

1、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、适当增加带杆量，减小下滑角

B、适当减小带杆量，减小下滑角

C、适当减小带杆量，增大下滑角

D、以上均不正确

【答案】：A

2、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

3、固定翼无人机起落架安装的前三点安装是指主起落架对称的安置在无人机（　　）后面，第三个支点（前轮）位于机身前部。

A、压力中心

B、焦点

C、中心

D、重心

【答案】：D

4、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

5、垂起固定翼无人机电子电气部件的日常维护保养，下列选项错误的是（　　）。
A、检查各电线外皮是否完好，有无刮擦脱皮等现象
B、检查飞行器的重心位置是否正确
C、检查飞行器电池安装是否正确，电池电量是否充足
D、检查电机安装是否紧固，有无松动等现象
【答案】：B

6、固定翼无人机的基本飞行性能，起飞距离指从开始滑跑到飞机越过安全高度时所经过的水平距离，影响起飞距离的因素中错误的是（　　）。
A、飞机起飞重量
B、发动机的推力
C、减小迎角
D、爬升角
【答案】：C

7、油门测试是以下哪一项测试的主要内容之一（　　）。
A、有桨调试
B、无桨调试
C、主控调试

D、油门调试

【答案】：A

8、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

9、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

10、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

11、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、链路系统
C、导航飞控系统
D、以上均不正确
【答案】：A

12、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

13、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

14、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

15、下面哪项功能与 GPS 指南针模块无关（　　）。
A、精准定位悬停
B、定高
C、保持飞行稳定
D、失控返航
【答案】：B

16、传感器主要是采集目标数据信号的装置，监视目标位置变化使用的传感器是（

）。
A、双目传感器
B、超声波传感器
C、光流传感器
D、GPS 接收机
【答案】：D

17、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

18、如果数据链路上行中断，会发生（　　）的后果。
A、无人机退出地面站控制模式
B、不能获取无人机状态信息
C、无法在线重规划航线航点及发送任务指令
D、以上均不正确
【答案】：C

19、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

20、遥控无人机着陆时，接地后跳跃的修正方法是（　　）。
A、飞机跳离地面时，应稳住杆，迅速判明离地的高度和飞机状态

B、飞机跳离地面时，应迅速拉杆，避免再次坠落弹起
C、飞机跳离地面时，应迅速推杆，压住飞机状态
D、以上均不正确
【答案】：A

21、（　　）与任务规划是无人机地面站的主要功能。
A、指挥控制
B、导航
C、飞行视角显示
D、以上均不正确
【答案】：A

22、对 500kV 及以下电压等级的交、直流单回或双回输电线路，在无人机传感器视场能够覆盖巡检目标且无明显遮挡时，宜采用（　　）巡检方式。
A、单侧
B、双侧
C、上侧
D、穿越
【答案】：A

23、多旋翼无人机的动力电机调速不采用（　　）的方法调速。
A、电枢供电电压
B、改变电机主磁通
C、改变电枢回路总电阻
D、改变外接电阻
【答案】：D

24、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

25、固定翼无人机的方向舵负责完成无人机的（

）动作。
A、横滚
B、俯仰
C、偏航
D、以上均不正确
【答案】：C

26、关于无刷电机下列说法正确的是（　　）。
A、定子是线圈，转子是磁极
B、用直流电直接可以驱动
C、有碳刷
D、寿命较短
【答案】：A

27、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

28、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

29、多旋翼无人机的特点是？（　　）
A、机动灵活
B、使用成本低
C、结构简单

D、其他全是

【答案】：D

30、因照明系统发热量大，安装位置应远离（　　）。
A、分电板
B、全球导航卫星系统（GNSS）
C、螺旋桨
D、起落架
【答案】：B

31、未来无人驾驶航空器地面控制站的发展不包括（　　）。
A、友好的人机界面
B、低成本
C、一站多机
D、多样性
【答案】：D

32、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

33、雨凇及积雪是由冻雨和降雪造成的，总称为（　　）。
A、降水覆冰
B、云中覆冰
C、冻雨覆冰
D、导线积雪
【答案】：A

34、相同巡检作业时，航线规划应优先调用已经实际飞行的（

）。
A、历史航线
B、起落航线
C、安全航线
D、应急航线
【答案】：A

35、下列关于动压的说法是正确的（　　）。
A、总压与静压之和
B、总压与静压之差
C、动压和速度成正比
D、以上均不正确
【答案】：B

36、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
D、以上均不正确
【答案】：B

37、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

38、固定翼无人机提高供升阻比的措施下列说法正确的是（　　）。
A、选择平凸形翼型

B、减小飞行速度
C、减小展弦比
D、设置翼梢小翼
【答案】：D

39、以下哪个英文缩写对应是错误的？（　　）
A、舵机反向 REV
B、功能设置 FUNC
C、失控保护 F-C
D、以上均不正确
【答案】：C

40、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

41、关于为什么无人机要远离国家边境线，描述最准确的是？（　　）
A、从电磁安全方面考虑
B、从气象安全方面考虑
C、从避免出现边境纠纷方面考虑
D、因为边境线飞行环境不好
【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、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

44、以下哪一种情景容易引起飞行员产生飞机比实际位置偏高的错觉（　　）。
A、向上带斜坡的地形
B、向下带斜坡的地形
C、常规跑道
D、以上均不正确
【答案】：A

45、地面控制站飞行参数综合显示的内容包括（　　）。
A、飞行与导航信息、数据链状态信息、设备状态信息、指令信息
B、导航信息显示、航迹绘制显示以及地理信息的显示
C、告警信息、地图航迹显示信息
D、以上均不正确
【答案】：A

46、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

47、为了解决大速度下空气压缩性的影响和噪音问题，可以对桨叶进行何种操作（

）。
A、把桨叶尖部作成后掠行
B、采用矩形桨叶
C、采用尖削桨叶
D、以上均不正确
【答案】：A

48、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，在飞行过程中与地面标识物的水平误差不得大于±（　　）cm。
A、10
B、30
C、50
D、100
【答案】：C

49、“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

50、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

51、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

52、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

53、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、下降慢，拉杆应慢一些
B、下降慢，拉杆应快一些
C、还按正常时机拉杆
D、以上均不正确
【答案】：A

54、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

55、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

56、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

57、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
D、以上均不正确
【答案】：A

58、（　　）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

59、遥控无人机在预定高度由平飞转为下降时（　　）。
A、注视地平仪，稍拉杆，收油门
B、注视地平仪，稍拉杆，推油门
C、注视地平仪，稍顶杆，收油门
D、以上均不正确
【答案】：C

60、输电线路状态巡视，对防护区内人口稠密区、交跨公路等易受外力损伤、破坏的区段巡视周期为（

）至少一次。
A、每月
B、每季度
C、每半年
D、每年
【答案】：A

61、下列关于充电环境注意事项描述错误的是（　　）。
A、避免处于阳光暴晒环境下充电
B、应在车辆、室内等密闭空间内充电
C、避免处于降雨条件下充电
D、尽量处于通风常温环境下充电
【答案】：B

62、以大疆产品为例，姿态数据中，“H”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】：A

63、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
D、以上均不正确
【答案】：B

64、电子调速器（电调）调参的方法有多种，使用遥控器的操作进行简单的设置、使用（

）调参、使用电调调参软件调参等。
A、飞行控制系统（自驾仪）
B、编程卡
C、电子调速器（电调）
D、电机与飞行控制系统（自驾仪）
【答案】：B

65、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

66、一块聚合物锂电池上标有 25C 字样，C 代表（　　）。
A、充电倍率
B、容量倍率
C、放电倍率
D、以上均不正确
【答案】：C

67、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

68、以下不是导航飞控系统组成部分的是（　　）。
A、传感器
B、电台

C、执行机构
D、以上均不正确
【答案】：B

69、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

70、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

71、菱形航线平移训练科目中，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，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】：C

72、遥控无人机着陆时，拉飘的修正方法是（　　）。
A、发现拉飘时，稳住并保持杆量
B、发现拉飘时，应立即继续拉杆
C、发现拉飘时，应立即柔和推杆制止飞机继续上飘
D、以上均不正确
【答案】：C

73、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

74、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

75、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、当时的高度低于预定高度
B、当时的高度与预定高度吻合
C、当时的高度高于预定高度
D、以上均不正确
【答案】：C

76、信号线和电源线分开走线，飞机中信号线有电子调速器（电调）控制线、接收机线、全球导航卫星系统（GNSS）线、（　　）、无线图像传输（无线图传）系统线。
A、无线数据传输（无线数传）系统线
B、电流计线
C、电池平衡充线
D、电机线
【答案】：A

77、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

78、无人机怎么飞最省油或最省电？（　　）
A、匀速
B、高速
C、底速
D、以上均不正确
【答案】：A

79、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

80、擦地着陆回收是通过无人机与地面摩擦阻力实现速度缓冲与能量吸收的着陆方式，擦地着陆不受地形条件和机型大小限制，成功着陆率高，但容易造成（　　）损伤，需要更换与维修。
A、机体
B、全球定位系统（GPS）模块
C、电机
D、接收机
【答案】：A

81、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

82、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

83、地面控制站软件平台会面临着操作多个不同功能的无人驾驶航空器这就要求地面控制站软件平台具有良好的模块（　　）以及模块兼容性。
A、扩展性
B、拓充性
C、扩充性
D、拓展性
【答案】：A

84、四轴如何实现左转90°？（　　）
A、逆时针旋转的桨加速
B、顺时针旋转的桨减速
C、顺时针旋转的桨加速
D、以上均不正确
【答案】：C

85、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

86、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

87、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

88、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、玻纤维材料
D、以上均不正确
【答案】：C

89、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

90、着陆后检查内容不包括（

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/515314012344012122