

2019 年最新无人机考试题库 500 题[含答案]

一、单选题

1. 无人机驾驶员遥控无人机起飞滑跑描述正确的是

- A. 迅速将油门推至大车并快速拉杆起飞，
- 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. 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，

答案:B.

2. 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. 导航飞控系统
- C. 链路系统

答案:A.

3. _____是在无人机飞行过程中，根据实际的飞行情况和环境的变化制定出一条可分航迹，包括对预先规划的修改，以及选择应急的方案，其特点是约束和飞行环境实时变化，任务规划系统需综合考量威胁、航程、约束等多种条件，采用_____生成飞行器的安全飞行航迹，任务规划系统需具备较强的信息处理能力并具有一定的辅助决策能力。

- A. 预先规划，最优航迹规划算法
- B. 航迹规划，最短航迹规划算法
- C. 实时规划，快速航迹规划算法

答案:C.

4. 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. 航迹规划
- B. 任务分配规划
- C. 数据链路规划

答案:A.

5. 从实施时间上划分，任务规划可以分为_____。

- A. 航迹规划和任务分配规划
- B. 航迹规划和数据链路规划
- C. 预先规划和实时规划

答案:C.

6. 动力系统工作恒定的情况下_____限制了航迹在垂直平面内上升和下滑的最大角度。

- A. 最小转弯半径
- B. 最大俯仰角
- C. 最大转弯半径

答案:B.

7. 无人机物理限制对飞行航迹有以下限制: _____, 最小航迹段长度, 最低安全飞行高度。

- A. 最大转弯半径, 最小俯仰角
- B. 最小转弯半径, 最小俯仰角
- C. 最小转弯半径, 最大俯仰角

答案:C.

8. 无人机任务规划需要考虑的因素有: _____, _____, 无人机物理限制, 实时性要求

- A. 飞行环境限制, 飞行任务要求
- B. 飞行任务范围, 飞行安全限制
- C. 飞行安全限制, 飞行任务要求

答案:A.

9. 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

答案:B.

10. 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

答案:A.

11. 任务规划的主要目标是依据地形信息和执行任务环境条件信息, 综合考虑无人机的性能、到达时间、耗能、威胁以及飞行区域等约束条件, 为无人机规划出一条或多条自_____的_____, 保证无人机高效、圆满地完成飞行任务, 并安全返回基地。

- A. 起点到终点, 最短路径
- B. 起飞点到着陆点, 最佳路径

C. 出发点目标点，最优或次优航迹

答案:C.

12. 无人机_____是指根据无人机需要完成的任务、无人机的数量以及携带任务载荷的类型，对无人机制定飞行路线并进行任务分配。

A. 航迹规划

B. 任务规划

C. 飞行规划

答案:B.

13. 无人机左侧风中起飞，侧风有使飞机机头向_____偏转的趋势

A. 左

B. 右

C. 视风速的大小不同可能向左也可能向右

答案:A.

14. 无人机积水道面上起飞，其起飞距离比正常情况下

A. 长

B. 短

C. 相等

答案:A.

15. 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

答案:A.

16. 下列不属于转弯时易产生的偏差描述和原因的是

A. 进入和退出转弯时，动作不协调，产生侧滑

B. 转弯中，未保持好机头与天地线的关系位置，以致速度增大或减小

C. 发动机推力不足，导致形成高度偏差

答案:C.

17. 姿态遥控模式下操纵无人机爬升，俯仰角偏低时，下列正确的操纵是

A. 应柔和地向前顶杆

B. 应柔和地向后带杆

C. 应柔和地向右扭舵

答案:B.

18. 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. 应柔和地向前顶杆
- B. 应柔和地向左压杆
- C. 应柔和地回杆或向右压杆

答案:C.

19. 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. 应柔和地向前顶杆
- B. 应柔和地向左扭舵
- C. 应柔和地向右扭舵

答案:C.

20. 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. 迅速减小俯仰角
- B. 迅速增大俯仰角
- C. 迅速关闭发动机

答案:A.

21. 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

答案:B.

22. 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. 常规跑道；
- B. 向上带斜坡的地形；
- C. 向下带斜坡的地形。

答案:B

23. 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，可有效减小转弯半径并减少侧滑
- B. 进行协调转弯，可有效增大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

答案:A.

24. 起落航线飞行开始一转弯和结束四转弯的高度一般不得低于：

- A. 50 米；

B. 100 米;

C. 150 米.

答案:B

25. 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. 飞机下降速度、姿态和空速

B. 飞机剩余油量

C. 飞机航行灯开闭状态

答案:A.

26. 无人机驾驶员操纵无人机平飞转爬升时, 下列操纵易产生偏差的是

A. 及时检查地平仪位置关系, 及时修正偏差,

B. 平飞、爬升飞行状态变换时, 推杆、拉杆方向不正, 干扰其他通道

C. 动作柔和, 且有提前量,

答案:B.

27. 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. 逐渐推至大车状态,

B. 保持小油门

C. 逐渐收至小车状态,

答案:A.

28. 无人机驾驶员操纵无人机着陆滑跑时, 油门状态描述正确的是

A. 飞机接地后, 为保证安全一般将油门收为零,

B. 飞机接地后, 将油门保持大车状态, 准备随时复飞

C. 飞机接地后, 着陆滑跑一段距离再收油门,

答案:A.

29. 无人机驾驶员操纵无人机刹车时机描述正确的是

A. 飞机接地后, 马上刹车,

B. 飞机接地后, 待速度降到安全范围内刹车

C. 飞机接地后, 待飞机滑停后再刹车,

答案:B.

30. _____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. 链路规划

B. 目标分配

C. 通信规划

答案:C.

31. 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. 适当减小带杆量, 增大下滑角
- B. 适当减小带杆量, 减小下滑角
- C. 适当增加带杆量, 减小下滑角

答案:C.

32. 无人机特殊飞行许可颁发前, 由局方检察官或局方认证人员或_____进行检查以确定位于预期的飞行是安全的。

- A. 适当认证修理站
- B. 经验丰富的无人机飞行员
- C. 经验丰富的有人机飞行员

答案:A.

33. 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

答案:A.

34. 多轴飞行器使用的电调一般为

- A. 双向电调
- B. 有刷电调
- C. 无刷电调

答案:C.

35. 多轴飞行器动力系统主要使用

- A. 步进电机
- B. 内转子电机
- C. 外转子电机

答案:C.

36. 多轴飞行器动力系统主要使用

- A. 无刷电机
- B. 有刷电机
- C. 四冲程发动机

答案:A.

37. 如观察到其他飞机的灯光是右红左绿时, 应将该机判断为

- A. 与自己相向飞行;
- B. 与自己顺向飞行;
- C. 没有发生相撞的可能,

答案:A

38. 谁对民用无人驾驶航空器系统的维护负责

- A. 签派
- B. 机长
- C. 运行人

答案:C.

39. 当给大型无人机加油时, 为预防静电带来的危害应注意

- A. 检查电瓶和点火电门是否关断
- B. 油车是否接地
- C. 将飞机、加油车和加油枪用连线接地

答案:C.

40. 计算无人机装载重量和重心的方法不包括: _____。

- A. 计算法
- B. 坐标法
- C. 查表法

答案:B.

41. 在装载时, 由于飞机重心偏右, 可导致在巡航飞行时, 飞机的阻力

- A. 增大
- B. 减小
- C. 不变

答案:A.

42. 无人机飞行前, 无人机飞行员

- A. 按照随机《无人机飞行手册》指导飞行
- B. 按照积累的经验指导飞行
- C. 重点参考《无人机所有者/信息手册》

答案:A.

43. 如果一本《无人机飞行手册》没有注明具体的无人机序号和注册信息, 则。

- A. 手册可以作为该机飞行的参考指导
- B. 手册只能用于一般学习用途
- C. 手册可以部分作为该机飞行参考指导

答案:B.

44. 无人机制造商编写的随机文档《无人机所有者/信息手册》_____。

- A. 需经局方批准
- B. 不需局方批准
- C. 特殊飞行器需局方批准

答案:B.

45. 如果无人机制造商使用编写的细节更加详细的《无人机驾驶员操作手册》作为主要参考_____《无人机飞行手册》。

- A. 由局方批准后可以替代
- B. 不可替代
- C. 一般情况下可以替代

答案:A.

46. 任务规划由_____等组成。

- A. 任务接收、姿态控制、载荷分配、航迹规划、航迹调整和航迹评价
- B. 任务理解、环境评估、任务分配、航迹规划、航迹优化和航迹评价
- C. 任务分配、姿态控制、导航控制、航迹规划、航迹调整和航迹评价

答案:B.

47. _____即根据飞行过程中遇到的突发状况，如地形、气象变化、未知限飞禁飞因素等，局部动态的调整飞行路径或改变动作任务。

- A. 在线规划
- B. 飞行中重规划
- C. 飞行前预规划

答案:B.

48. _____主要指执行任务过程中实现动作的时间点、方式和方法，设定机会航点的时间节点、飞行高度、航速、飞行姿态以及配合载荷设备的工作状态与模式，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

答案:C.

49. _____在无人机任务规划中的作用是显示无人机的飞行位置、画出飞行航迹、标识规划点以及显示规划航迹等。

- A. 电子地图
- B. 地理位置
- C. 飞行航迹

答案:A.

50. 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,如图元标注。

- A. 无人机位置和飞行航迹,无人机航迹规划信息
- B. 无人机地理坐标信息,无人机飞行姿态信息
- C. 无人机飞行姿态信息,无人机航迹规划信息

答案:A.

51. _____主要用于飞行区域内重点目标的标注,如建筑物、禁飞区、人口密集区等易影响飞行安全的区域

- A. 场地标注
- B. 任务区域标注
- C. 警示标注

答案:C.

52. _____无人机侦察监测区域应预先标注,主要包括任务区域范围、侦察监测对象等。

- A. 场地标注
- B. 任务区域标注
- C. 警示标注

答案:B.

53. 无人机的注册所有者或运营人应将永久邮寄地址的变更、无人机的销售和_____等事项通知局方注册处。

- A. 试验试飞
- B. 无人机注册证书丢失
- C. 无人机维修

答案:B.

54. _____即根据既定任务,结合环境限制与飞行约束条件,从整体上制定最优参考路径并装订特殊任务。

- A. 在线规划
- B. 飞行中重规划

C. 飞行前预规划

答案:C.

55. 无人机的注册所有者或运营人应对保持无人机有最新的适航证书和_____负责。

A. 无人机安全飞行

B. 无人机注册证书

C. 无人机维修

答案:B.

56. 任务规划时还要考虑_____, 即应急航线。

A. 紧急迫降措施

B. 安全返航措施

C. 异常应急措施

答案:C.

57. 应急航线的主要目的是确保飞机安全返航, 规划一条安全返航通道和_____, 以及_____。

A. 安全着陆点, 安全着陆策略

B. 应急迫降点, 航线转移策略

C. 应急迫降点, 安全返航策略

答案:B.

58. _____是指从航线上的任意点转入安全返航通道或从安全返航通道转向应急迫降点或机场。

A. 安全着陆策略

B. 航线转移策略

C. 安全返航策略

答案:B.

59. 可能需要处置的危机情况不包括: _____

A. 动力装置故障

B. 任务设备故障

C. 舵面故障

答案:B.

60. 无人机注册证书颁发给飞机所有者作为注册证明。

- A. 随时随机携带
- B. 存放备查
- C. 作为售出证明

答案:A.

61. 无人机驾驶员关于无人机发动机不需要了解的是

- A. 大车状态的连续工作时间
- B. 稳定怠速
- C. 发动机生产日期

答案:C.

62. 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. 标注
- B. 更新
- C. 校准

答案:C.

63. 遥控无人机由下降转为平飞时

- A. 到达预定高度时，开始改平飞
- B. 超过预定高度 20-30 米时，开始改平飞
- C. 下降至预定高度前 20-30 米时，开始改平飞

答案:C.

64. 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. 速度小、下沉快
- B. 速度大、下沉慢
- C. 下沉速度与预定速度符合

答案:A.

65. 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

答案:C.

66. 遥控无人机四转弯后

- A. 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

B. 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

段

C. 等飞机降到较低高度时再做偏差调整

答案:B.

67. 遥控无人机下滑中，估计到第四转弯时的高度将高于预定的高度

A. 应及时地收小油门，必要时可收至 20%，增大下滑角

B. 应适当地加大油门，减小下滑角

C. 转为平飞进行修正

答案:A.

68. 遥控无人机着陆时

A. 机场气温较高时，跑道上升气流明显，会导致下滑距离增长

B. 机场气温较高时，跑道下降气流明显，会导致下滑距离增长

C. 机场气温较高时，跑道下降气流明显，会导致下滑距离减小

答案:A.

69. 遥控无人机着陆到平飘阶段

A. 平飘前段，速度较大，下沉较慢，拉杆量应小一些

B. 平飘前段，速度较大，下沉较慢，拉杆量应大一些

C. 平飘后段，速度较小，下沉较快，拉杆量应适当减小

答案:A.

70. 遥控无人机着陆的过程不包括

A. 下滑和拉平

B. 平飘接地和着陆滑跑

C. 下降和定高

答案:C.

71. 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

答案:A.

72. 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

答案:B.

73. 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

答案:A.

74. 着陆目测是驾驶员对飞机飞行高度和降落点进行目视判断，对于目测质量的评判为

A. 飞机没有达到目测接地范围就接地的，叫目测低

B. 飞机没有达到目测接地范围就接地的，叫目测高

C. 飞机超过目测接地范围才接地的，叫目测低

答案:A.

75. 起落航线（五边航线）组成内容不包括

A. 起飞、建立航线

B. 着陆目测、着陆

C. 任务飞行

答案:C.

76. 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

答案:B.

77. 姿态遥控模式下操纵无人机爬升，俯仰角偏高时，下列正确的操纵是

A. 应柔和地向前顶杆

B. 应柔和地向后带杆

C. 应柔和地向右扭舵

答案:A.

78. 无人机定高平飞时，驾驶员面对地面站界面

- A. 切至自主控制模式，尽可能放松休息
- B. 短暂休息，偶尔关注一下飞机状态
- C. 密切判断飞机的俯仰状态和有无坡度

答案:C.

79. 某多轴电调上标有“30A”字样，意思是指

- A. 电调所能承受的最大瞬间电流是 30 安培
- B. 电调所能承受的稳定工作电流是 30 安培
- C. 电调所能承受的最小工作电流是 30 安培

答案:A.

80. 无人机驾驶员进行起飞前飞行器检查内容不必包括

- A. 舵面结构及连接检查
- B. 起飞（发射）、降落（回收）装置检查
- C. 飞行器涂装

答案:C.

81. 无人机驾驶员进行起飞前控制站检查内容不必包括

- A. 控制站软件检查
- B. 控制站操作系统检查
- C. 预规划航线及航点检查

答案:B.

82. 无人机驾驶员进行起飞前通讯链路检查内容不必包括

- A. 链路设备型号
- B. 飞行摇杆舵面及节流门反馈检查
- C. 外部控制盒舵面及节流门反馈检查

答案:A.

83. 无人机驾驶员进行起飞前动力装置检查内容不必包括

- A. 发动机油量检查
- B. 发动机启动后怠速转速、震动、稳定性检查
- C. 发动机生产厂家检查

答案:C.

84. 遥控无人机平飞、爬升和下降转换时产生偏差的主要原因不包括

- A. 动作粗，操纵量大，造成飞行状态不稳定
- B. 平飞、爬升、下降三种飞行状态变换时，推杆、拉杆方向不正，干扰其他通道
- C. 天气状况不佳

答案:C.

85. 无人机爬升时，油门较大，螺旋桨左偏力矩较大，需适当操纵方向舵

- A. 左偏
- B. 右偏
- C. 不必干涉

答案:B.

86. 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

答案:A.

87. 无人机定高平飞时，驾驶员面对地面站界面

- A. 切至自主控制模式，尽可放松休息
- B. 短暂休息，偶尔关注一下飞机状态
- C. 根据目标点方向，密切判断飞行方向

答案:C.

88. 无人机定高平飞时，驾驶员面对地面站界面

- A. 切至自主控制模式，尽可放松休息
- B. 短暂休息，偶尔关注一下飞机状态
- C. 不断观察发动机指示，了解发动机工作情况

答案:C.

89. 遥控无人机由爬升转为平飞时

- A. 到达预定高度时，开始改平飞
- B. 超过预定高度 10-20 米时，开始改平飞
- C. 上升至预定高度前 10-20 米时，开始改平飞

答案:C.

90. 遥控无人机在预定高度由平飞转为下降时

- A. 注视地平仪，稍顶杆，收油门
- B. 注视地平仪，稍拉杆，收油门
- C. 注视地平仪，稍拉杆，推油门

答案:A.

91. 遥控无人机在预定高度由下降转平飞时

- A. 注视地平仪，柔和地加油门，同时拉杆
- B. 注视地平仪，快速加油门，同时拉杆
- C. 注视地平仪，柔和地加油门，同时顶杆

答案:A.

92. 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. 速度小、下沉快
- B. 速度大、下沉慢
- C. 下沉速度与预定速度符合

答案:B.

93. 无人机飞行摇杆常规操作方式是

- A. 姿态遥控和舵面遥控
- B. 自主控制
- C. 人工修正

答案:A.

94. 下列属于对无人机驾驶员训练要求的是

- A. 在模拟器实施应急飞行程序操作，包括发动机故障、链路丢失、应急回收、迫降等，不少于 3 小时
- B. 在模拟器实施正常飞行程序指挥，不少于 3 小时
- C. 在实物训练系统实施正常飞行程序指挥，不少于 10 小时

答案:A.

95. 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. 实际下滑点在预定下滑点前面
- B. 实际下滑点在预定下滑点后面
- C. 实际下滑点与预定下滑点吻合

答案:A.

96. 遥控无人机着陆时，关于顺风着陆描述正确的是

- A. 下滑速度较大，舵面效用较强，在拉平过程中，拉杆动作应及时、适量，防止拉平高
- B. 下滑速度较小，舵面效用较弱，在拉平过程中，拉杆动作应及时、适量，防止拉平低
- C. 跟无风情况下一样，不需特别操作

答案:B.

97. 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

答案:A.

98. 遥控无人机着陆时，关于顺风着陆描述正确的是

- A. 着陆滑跑中，应及时刹车，以免滑跑距离过长
- B. 着陆滑跑中，应延后刹车，以免滑跑距离过短
- C. 着陆滑跑中，按正常时机刹车即可

答案:A.

99. 下列不属于飞行后进行的内容是

- A. 检讨飞行执行过程
- B. 填写飞行日志或记录本
- C. 规划飞行航线

答案:C.

100. 遥控无人机着陆时，关于顺风着陆描述正确的是

- A. 进入四转弯的高度应比正常稍低，收油门下滑和进入时机应适当提前
- B. 进入四转弯的高度应比正常稍高，收油门下滑和进入时机应适当延后
- C. 进入四转弯的高度应比正常稍低，收油门下滑和进入时机应适当延后

答案:A.

101. 下列属于对无人机机长训练要求的是

- A. 在模拟器实施应急飞行程序指挥，包括规避航空器、发动机故障、链路丢失、应急回收、迫降等，不少于 3 小时
- B. 在模拟器实施正常飞行程序操作，不少于 3 小时
- C. 实物训练系统实施正常飞行程序操作，不少于 10 小时

答案:A.

102. 遥控无人机着陆时，关于大逆风着陆描述正确的是

- A. 第三转弯后，适当提前下滑时机，进入第四转弯的高度应比正常风速时略低
- B. 第三转弯后，适当延迟下滑时机，进入第四转弯的高度应比正常风速时略高
- C. 第三转弯后，适当提前下滑时机，进入第四转弯的高度应比正常风速时略高

答案:B.

103. 下列不属于对无人机驾驶员训练要求的是

- A. 在模拟器实施飞行前检查，不少于 1 小时
- B. 在实物训练系统实施飞行前检查，不少于 3 小时
- C. 在实物训练系统实施应急飞行程序指挥，包括规避航空器、发动机故障、链路丢失、应急回收、迫降等，不少于 10 小时

答案:C.

104. 下列不属于对无人机驾驶员训练要求的是

- A. 在模拟器实施正常飞行程序操作，不少于 3 小时
- B. 在实物训练系统实施正常飞行程序操作，不少于 10 小时
- C. 在模拟器实施应急飞行程序指挥，包括规避航空器、发动机故障、链路丢失、应急回收、迫降等，不少于 3 小时

答案:C.

105. 通过地面站界面、控制台上的鼠标、按键、飞行摇杆操纵无人机的驾驶员称为

- A. 飞行员
- B. 起降驾驶员
- C. 飞行驾驶员

答案:C.

106. 通过专用的遥控器、外部控制盒操纵无人机的驾驶员称为

- A. 飞行员
- B. 起降驾驶员
- C. 飞行驾驶员

答案:B.

107. 无人机驾驶员关于无人机飞行速度限制不需要了解的是

- A. 俯冲最大速度
- B. 不同高度、重量下的失速速度
- C. 静止时飞机零漂速度

答案:C.

108. 某多轴飞行器动力电池标有 11.1V，它是

- A. 6S 锂电池

109. 下列不属于对无人机机长训练要求的是

- A. 有参与研制飞行模拟器经历
- B. 在实物训练系统实施正常飞行程序指挥，不少于 10 小时
- C. 在模拟器实施正常飞行程序指挥，不少于 3 小时

答案:A.

110. 遥控无人机着陆时，面对拉平低正确的操作方式是

- A. 如结束拉平过低且速度较大时，应适当地多拉一点杆，避免三点接地
- B. 如结束拉平过低且速度较大时，应适当地少拉一点杆，避免三点接地
- C. 如结束拉平过低且速度较大时，应停止继续拉杆

答案:A.

111. 操纵无人机起飞前，动力装置不需要检查的是

- A. 发动机稳定性检查
- B. 发动机生产日期
- C. 发动机油路检查

答案:B.

112. 遥控无人机着陆时，收油门过晚、过细，速度减小慢，使拉平时的速度大，飞机下沉慢

- A. 容易拉平高或者进入平飘时仰角较小
- B. 容易拉平低或者进入平飘时仰角较大
- C. 对飞机无影响

答案:A.

113. 遥控无人机着陆时，关于收油门描述正确的是

- A. 收油门时机不要早。晚一些比较主动，可以快速收
- B. 收油门时机不要早，收早了势必造成动作粗，影响着陆动作
- C. 收油门时机不要晚。早一些比较主动，可以慢慢收，也可停一停再收

答案:C.

114. 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

答案:A.

115. 遥控无人机着陆拉平时，对拉平操作描述不恰当的是

- A. 正确的拉平动作，必须按照实际情况
- B. 主动地、有预见地、机动灵活地去操纵飞机
- C. 严格按高度值执行动作

答案:C.

116. 遥控无人机着陆时，关于顺风着陆描述正确的是

- A. 四转弯后，地速减小，下滑角增大，下滑点应适当前移，下滑速度比正常大一些
 - B. 四转弯后，地速增大，下滑角减小，下滑点应适当后移，下滑速度比正常小一些
 - C. 四转弯后，地速增大，下滑角减小，下滑点应适当前移，下滑速度比正常大一些
- 答案:B.

117. 遥控无人机着陆时，面对拉平高正确的操作方式是

- A. 拉平高时，如果飞机随即下沉，应稳住杆，待飞机下沉到一定高度时，再柔和拉杆
- B. 拉平高时，如果飞机不下沉，应稍拉杆，使飞机下沉到预定高度
- C. 发现有拉高的趋势，应推杆

答案:A.

118. 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. 当时的高度高于预定高度
- C. 当时的高度与预定高度吻合

答案:B.

119. 遥控无人机着陆时，拉飘的修正方法是

- A. 发现拉飘时，应立即继续拉杆
- B. 发现拉飘时，应立即柔和推杆制止飞机继续上飘
- C. 发现拉飘时，稳住并保持杆量

答案:B.

120. 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，应迅速推杆，压住飞机状态
- 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，应稳住杆，迅速判明离地的高度和飞机状态

答案:C.

121. 遥控无人机着陆时，下列哪种情况需要复飞

- A. 飞机稍稍偏离期望下滑线
- B. 飞机油料不足
- C. 跑道上有飞机或其它障碍物影响着陆安全时

答案:C.

122. 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

答案:C.

123. 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

答案:A.

124. 遥控无人机着陆时，对侧滑的方法修正侧风影响描述正确的是

A. 下降率增大，目测容易低，应适当加油门修正

B. 下降率增大，目测容易高，应适当减油门修正

C. 下降率减小，目测容易低，应适当加油门修正

答案:A.

125. 遥控无人机着陆时，产生着陆偏差的主要原因不包括

A. 精神过分紧张，对着陆存有顾虑，因而注意力分配不当，操纵动作犹豫不适量

B. 着陆条件不好

C. 飞机型号不同

答案:C.

126. 如飞机出现失速，飞行员应

A. 立即蹬舵

B. 立即推杆到底

C. 立即拉杆

答案:B.

127. 多轴飞行器使用的动力电池一般为

A. 聚合物锂电池

B. 铅酸电池

C. 银锌电池

答案:A.

128. 飞机的横侧安定性有助于 p74

A. 使机翼恢复到水平状态

B. 使飞机保持航向

C. 使飞机保持迎角

答案:A.

129. 重心靠前，飞机的纵向安定性 p71

- A. 变强
- B. 减弱
- C. 不受影响

答案:A.

130. 常规布局的飞机，平尾升力对飞机重心的力矩常为使飞机机头的_____力矩。

- A. 上仰
- B. 下俯
- C. 偏转

答案:A.

131. 常规布局的飞机，机翼升力对飞机重心的力矩常为使飞机机头的_____力矩。（重心在主机翼升力作用点前，尾翼为了平衡下压，常规布局小于鸭式布局的原因）

- A. 上仰
- B. 下俯
- C. 偏转

答案:B.

132. 飞机迎角增大，压力中心的位置会

- A. 前移
- B. 后移
- C. 保持不变

答案:A.

133. 飞机的压力中心是

- A. 压力最低的点
- B. 压力最高的点
- C. 升力的着力点

答案:C.

134. 飞机的纵向安定性有利于

- A. 防止飞机绕立轴偏转过快
- B. 防止飞机绕纵轴滚转过快
- C. 防止飞机抬头过高或低头过低

答案:C.

135. 飞机从已建立的平衡状态发生偏离，若_____，则飞机表现出负动安定性。

- A. 飞机振荡的振幅减小使飞机回到原来的平衡状态
- B. 飞机振荡的振幅持续增大
- C. 飞机振荡的振幅不增大也不减小

答案:B.

136. 具有负静安定性的飞机，当受到扰动使平衡状态变化后，有

- A. 回到原平衡状态的趋势
- B. 继续偏离原平衡状态的趋势
- C. 保持偏离后的平衡状态的趋势

答案:B.

137. 具有正静安定性的飞机，当受到扰动使平衡状态变化后，有

- A. 回到原平衡状态的趋势
- B. 继续偏离原平衡状态的趋势
- C. 保持偏离后的平衡状态

答案:A.

138. 飞机着陆进入地面效应区时，将 p64

- A. 出现短暂的机头上仰变化
- B. 经历诱导阻力减小的过程，需要减小动力
- C. 需要增大迎角以保持相同的升力系数

答案:B.

139. 飞机在地面效应区时，引起的气动力变化是

- A. 升力增大、阻力减小
- B. 升力减小、阻力增大
- C. 升力增大、阻力增大

答案:A.

140. 飞机的横侧安定性过强，而方向安定性相对过弱，飞机容易出现 p76

- A. 飘摆（荷兰滚）
- B. 螺旋不稳定现象
- C. 失去纵向安定性

答案:A.

141. 某多轴电调上标有“15A”字样，意思是指

- A. 电调所能承受的稳定工作电流是 15 安培
- B. 电调所能承受的最大瞬间电流是 15 安培

C. 电调所能承受的最小工作电流是 15 安培

答案:B.

142. 在多轴飞行器航空摄影中, 日出日落拍摄时, 摄像机白平衡调整应调整为_____以拍出正常白平衡画面

- A. 高色温值
- B. 低色温值
- C. 闪光灯模式

答案:B.

143. 多轴飞行器控制电机转速的直接设备为_____

- A. 电源
- B. 电调
- C. 飞控

答案:B.

144. 在高海拔、寒冷、空气稀薄地区, 飞行负载不变, 飞行状态会

- A. 功率损耗增大, 飞行时间减少
- B. 最大起飞重量增加
- C. 飞行时间变长

答案:A.

145. 旋翼机下降过程中, 正确的方法是

- A. 一直保持快速垂直下降
- B. 先慢后快
- C. 先快后慢

答案:C.

146. 某多轴飞行器动力电池标有 22. 2V, 它是

- A. 6S 锂电池

147. 从机尾向机头方向看去, 顺时针旋转螺旋桨飞机的扭距使飞机

- A. 向下低头
- B. 向左滚转
- C. 向上抬头

答案:B.

148. 描述一个多轴无人机地面遥控发射机是“美国手”, 是指

- A. 右手上下动作控制油门或高度

- B. 左手上下动作控制油门或高度
- C. 左手左右动作控制油门或高度

答案:B.

149. 飞机发生螺旋后, 最常规的制止方法是

- A. 立即推杆到底改出失速
- B. 立即向螺旋反方向打舵到底制止滚转
- C. 立即加大油门增速

答案:B.

150. 某多轴电机标有 500KV 字样, 意义是指

- A. 对应每 V 电压, 电机提供 500000 转转速
- B. 电机最大耐压 500KV
- C. 对应每 V 电压, 电机提供 500 转转速

答案:C.

151. 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

答案:B.

152. 多轴飞行器的螺旋桨

- A. 桨根处升力系数小于桨尖处线速度
- B. 桨根处升力系数大于桨尖处线速度
- C. 桨根处升力系数等于桨尖处线速度

答案:B.

153. 6 轴飞行器某个电机发生故障时, 对应做出类似停止工作的电机应是_____电机

- A. 俯视顺时针方向下一个
- B. 对角
- C. 俯视逆时针方向下一个

答案:B.

154. 飞机水平转弯, 坡度增大, 失速速度。(水平转弯迎角必须增大来保持高度)

p63

- A. 减小
- B. 保持不变, 因为临界迎角不变
- C. 增大

答案:C.

155. 国际标准大气的定义是什么?

- A. 海平面附近常温常压下空气的密度
- B. 对流层附近常温常压下空气的密度
- C. 地表层附近常温常压下空气的密度

答案:A.

156. B. 2S 锂电池

C. 3S 锂电池

答案:A.

157. 暖锋是指:

- A. 锋面在移动过程中, 暖空气推动锋面向冷气团一侧移动的锋
- B. 一侧气团温度明显高于另一侧气团温度的锋
- C. 温度较高与温度较低的两个气团交汇时, 温度高的一侧

答案:A.

158. 多轴飞行器飞控计算机的功能不包括

- A. 稳定飞行器姿态
- B. 接收地面控制信号
- C. 导航

答案:B.

159. 多轴飞行器飞控板上一般会安装

- A. 1 个角速率陀螺
- B. 3 个角速率陀螺
- C. 6 个角速率陀螺

答案:C.

160. 4 轴飞行器有“X”模式和“+”模式两大类, 其中

- A. “+”模式操纵性好
- B. “X”模式操纵性好
- C. 两种模式操纵性没有区别

答案:B.

161. 描述一个多轴无人机地面遥控发射机是“日本手”, 是指

- A. 右手上下动作控制油门或高度
- B. 左手上下动作控制油门或高度

C. 左手左右动作控制油门或高度

答案:A.

162. 多轴无人机，电调上较细的白红黑 3 色排线，也叫杜邦线，用来连接

A. 电机

B. 机载遥控接收机

C. 飞控

答案:C.

163. 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

答案:A.

164. 多轴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

答案:B.

165. 多轴飞行器起降时接触地面的是

A. 机架

B. 云台架

C. 脚架

答案:C.

166. 多轴飞行器的遥控器一般有

A. 2 个通道

B. 3 个通道

C. 4 个及以上通道

答案:C.

167. 在下述各类飞机积冰中，对飞行影响最大的是：

A. 雾凇和毛冰

B. 明冰和毛冰

C. 毛冰和霜

答案:B.

168. 飞机结冰是指飞机机体表面某些部位聚集冰层的现象，飞机积冰主要分为三大种：

- A. 冰、雾凇、霜
- B. 明冰、毛冰、白冰
- C. 坚冰、松冰、霜冰

答案:A.

169. 雷暴对飞机产生很大危害，下列危害不确切的是：

- A. 雷击和冰雹袭击
- B. 风切变和湍流
- C. 数据链中断

答案:C.

170. 在雷暴的生存周期中，哪一阶段的特征使云中充满下降气流？

- A. 积云阶段
- B. 成熟阶段
- C. 消散阶段

答案:C.

171. 飞机的方向安定性过强，而横侧安定性相对过弱，飞机容易出现 p76

- A. 飘摆（荷兰滚）
- B. 螺旋不稳定
- C. 转弯困难

答案:B.

172. 对于下滑中的飞机来说，升力和重力关系，

- A $L=Wg\cos\alpha$
- B $L=Wg\sin\alpha$
- C $L=Wg$

答案:A.

173. 下列哪些是正确的？

- A. 牛顿第三运动定律表明，要获得给定加速度所施加的力的大小取决于无人机的质量。
- B. 牛顿第二运动定律表明作用力和反作用力是大小相等方向相反的。
- C 如果一个物体处于平衡状态，那么它就有保持这种平衡状态的趋势。

答案:C.

174. 不稳定运动状态与稳定运动或者静止状态的情况不同之处就是多了

- A 速度
- B 加速度
- C 重力加速度

答案:B.

175. 一个平滑流动或流线型流动里面的空气微团, 接近一个低压区时

- A 会加速
- B 会减速
- C 速度不变

答案:A.

176. 通过一个收缩管道的流体, 在管道的收缩区, 速度的增加必然造成收缩区压力

- A 增加
- B 减少
- C 不变

答案:B.

177. 和

- A 前者产生更大升力
- B 后者产生更大升力
- C 产生升力相等

答案:A.

178. 雷暴处于发展阶段时:

- A. 地面气压持续下降
- B. 地面气压持续上升
- C. 地面气压保持不变

答案:A.

179. 影响升力的因素

- A 飞行器的尺寸或面积、飞行速度、空气密度
- B
- C. 都是

答案:C。

180. 暖锋和冷锋在特性上是非常不同的:

- A. 冷锋以 10~25 英里每小时速度移动
- B. 暖锋以 20~35 英里每小时速度移动
- C. 暖锋产生差的能见度和下雨, 冷锋产生突发的阵风, 紊流

答案:C.

181. 在机翼上, 驻点处是 p58

- A 空气与前缘相遇的地方
- B 空气与后缘相遇的地方
- C 都不正确

答案:A.

182. 如果对称机翼相对来流仰头旋转了一个迎角, 驻点 p58

- A 稍稍向前缘的上表面移动
- B 稍稍向前缘的下表面移动
- C 不会移动

答案:B.

183. 下列正确的选项是?

- A 了解飞机阻力是如何产生的并如何去减小它是很重要的
- B 飞行器飞行时阻力是可以避免的
- C 每次翼型或迎角的变化都不会改变飞机的阻力

答案:A.

184. 常规布局飞机失速时

- A 机翼向上的力和尾翼向下的力都降低
- B 机翼向上的力和尾翼向下的力都增加
- C 机翼向上的力和尾翼向下的力恒都为零

答案:A.

185. 外侧滑转弯是由于离心力比升力的水平分量还大, 把飞机向转弯的外侧拉。下列说法错误的是 (随空速变化 p66)

- A 外侧滑转弯可以通过增加倾斜角修正
- B 为维持一个给定的角速度, 倾斜角必须随离心力变化
- C 在高速飞机上对侧滑进行修正非常重要

答案:B.

186. 关于部分多轴飞行器, 机臂上反角设计描述正确的是

- A. 提高稳定性
- B. 提高机动性
- C. 减少电力损耗

答案:A.

187. 公式（平飞过程 p58）

A 适用于飞行器下滑过程

B 适用于飞行器爬升过程

C. 都不适用

答案:C.

188. 对于多轴飞行器

A. 旋翼只起升力面的作用

B. 旋翼只充当纵横向和航向的操纵面

C. 旋翼既是升力面又是纵横向和航向的操纵面

答案:C.

189. 大多数多轴飞行器自主飞行过程利用_____实现速度感知

A. GPS

B. 空速管

C. 惯导

答案:A.

190. 大多数多轴飞行器自主飞行过程利用_____实现位置感知

A. 平台惯导

B. 捷联惯导

C. GPS

答案:C.

191. 多轴飞行器在风中悬停时下列影响正确的是

A. 与无风悬停相比，逆风悬停机头稍低，且逆风速越大，机头越低。

B. 一般情况下，多轴飞行器应尽量在顺风中悬停。

C. 侧风的作用将使多轴飞行器沿风的去向位移，因此，侧风悬停时应向风来的反方向压杆。

答案:A.

192. 当多轴飞行器地面站出现飞行器电压过低报警时，第一时刻采取的措施不包括

A. 迅速将油门收到 0

B. 一键返航

C. 控制姿态，逐渐降低高度，迫降至地面

答案:A.

193. 多轴飞行器悬停时的平衡不包括

A. 俯仰平衡。

- B. 方向平衡。
- C. 前飞废阻力平衡。

答案:C.

194. 以下飞行器不是多轴飞行器的是

- A. Phantom 精灵
- B. Inspire 悟
- C. Uh-60 黑鹰

答案:C.

195. 悬停状态下，多轴飞行器单个旋翼形成

- A. 正锥体。
- B. 平面。
- C. 倒锥体。

答案:C.

196. 悬停状态的四轴飞行器如何实现向后移动

- A. 纵轴右侧的螺旋桨减速，纵轴左侧的螺旋桨加速
- B. 横轴前侧的螺旋桨减速，横轴后侧的螺旋桨加速
- C. 横轴前侧的螺旋桨加速，横轴后侧的螺旋桨减速

答案:C.

197. 围绕多轴飞行器立轴的是什么运动

- A. 滚转运动
- B. 俯仰运动
- C. 偏航运动

答案:C.

198. 围绕多轴飞行器横轴的是什么运动

- A. 滚转运动
- B. 俯仰运动
- C. 偏航运动

答案:B.

199. 某多轴飞行器螺旋桨标有“CW”字样，表明该螺旋桨

- A. 俯视多轴飞行器顺时针旋翼
- B. 俯视多轴飞行器逆时针旋翼
- C. 该螺旋桨为“CW”牌

答案:A.

200. 下列哪种形式的旋翼飞行器不是直升机

- A. 多轴飞行器
- B. 共轴双旋翼式
- C. 自转旋翼式

答案:C.

201. 下面关于多轴旋翼的说法错误的是

- A. 本质上讲旋翼是一个能量转换部件，它把电动机传来的旋转动能转换成旋翼拉力
- B. 旋翼的基本功能是产生旋翼拉力
- C. 旋翼的基本功能是产生前进推力

答案:C.

202. 下列哪种方式有可能会提高多轴飞行器的载重

- A. 电机功率不变，桨叶直径变大且桨叶总距变大
- B. 桨叶直径不变，电机功率变小且桨叶总距变小
- C. 桨叶总距不变，电机功率变大且桨叶直径变大

答案:C.

203. C. 7V

答案:C.

204. 无刷电机与有刷电机的区别有

- A. 无刷电机效率较高
- B. 有刷电机效率较高
- C. 两类电机效率差不多

答案:A.

205. 关于多轴使用的无刷电机与有刷电机，说法正确的是

- A. 有刷电机驱动交流电机
- B. 无刷电机驱动交流电机
- C. 无刷电机驱动直流电机

答案:B.

206. 某多轴电机标有 2208 字样，意思是指

- A. 该电机最大承受 22V 电压，最小承受 8V 电压
- B. 该电机转子高度为 22 毫米
- C. 该电机转子直径为 22 毫米

答案:C.

207. 某多轴电机标有 1000KV 字样, 意义是指

- A. 对应每 V 电压, 电机提供 1000000 转转速
- B. 对应每 V 电压, 电机提供 1000 转转速
- C. 电机最大耐压 1000KV

答案:B.

208. 某多轴螺旋桨长 381 毫米, 螺距 127 毫米, 那么他的型号可表述为

- A. 3812
- B. 15×5
- C. 38×12

答案:B.

209. 下列哪个选项中的直升机的分类方式是相同的

- A. 3 代直升机, 变模态无人旋翼机, 复合无人旋翼机
- B. 微型直升机, 轻型无人直升机, 四轴飞行器
- C. 单旋翼带尾桨式无人直升机, 双旋翼共轴式无人直升机, 多轴无人飞行器

答案:C.

210. 多轴飞行器使用的锂聚合物动力电池, 其单体标称电压为

211. 多轴飞行器

- A. 有自转下滑能力
- B. 无自转下滑能力
- C. 有部分自传下滑能力

答案:B.

212. 某多轴动力电池标有 3S2P 字样, 代表

- A. 电池由 3S2P 公司生产
- B. 电池组先由 2 个单体串联, 再将串联后的 3 组并联
- C. 电池组先由 3 个单体串联, 再将串联后的 2 组并联

答案:C.

213. 某多轴动力电池容量为 6000mAh, 表示

- A. 理论上, 以 6A 电流放电, 可放电 1 小时
- B. 理论上, 以 60A 电流放电, 可放电 1 小时
- C. 理论上, 以 6000A 电流放电, 可放电 1 小时

答案:A.

214. 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

答案:B.

215. 同一架多轴飞行器，在同样做好动力匹配的前提下

- A. 两叶桨的效率
- B. 三叶桨的效率
- C. 两种桨效率一样

答案:A.

216. 多轴飞行器不属于以下哪个概念范畴

- A. 自转旋翼机
- B. 重于空气的航空器
- C. 直升机

答案:A.

217. 多轴飞行器上的链路天线应尽量_____飞控和 GPS 天线安装

- A. 贴合
- B. 靠近
- C. 远离

答案:C.

218. 某螺旋桨是正桨，是指

- A. 从多轴飞行器下方观察，该螺旋桨逆时针旋转
- B. 从多轴飞行器上方观察，该螺旋桨顺时针旋转
- C. 从多轴飞行器上方观察，该螺旋桨逆时针旋转

答案:C.

219. 对于多轴飞行器，飞行速度影响航拍设备曝光，以下正确的是

- A. 速度越快，需提高曝光度，保证正常曝光
- B. 速度越快，需降低曝光度，保证正常曝光
- C. 速度快慢，不影响拍摄曝光

答案:A.

220. 多轴飞行器 GPS 定位中，最少达到几颗星，才能够在飞行中保证基本的安全

- A. 2-3 颗

B. 4-5 颗

C. 6-7 颗

答案:B.

221. 下列哪个因素对多轴航拍效果影响最大

A. 风速

B. 负载体积

C. 负载类型

答案:A.

222. 下列哪个姿态角的变化对多轴航拍影响最大

A. 俯仰角

B. 横滚角

C. 航向角

答案:C.

223. 多轴航拍中往往需要使用相机的位移补偿功能，导致使用此功能的原因是

A. 飞行器的速度

B. 风速

C. 飞行器姿态不稳

答案:A.

224. 多轴航拍飞行器难以完成哪种工作

A. 测绘

B. 直播

C. 超远距离监控

答案:C.

225. 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. GPS 手动模式切换

B. 云台状态切换

C. 航向锁定切换

答案:A.

226. 多轴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. 装箱运输，也可行李箱运输

C. 可随意拆装运输

答案:A.

227. 在高海拔地区，多轴飞行器出现较难离地时，最有效的应对措施是

- A. 减重
- B. 更换大桨
- C. 更换大容量电池

答案:A.

228. 使用多轴飞行器，航拍过程中，必须紧急返航的情况是

- A. 距离过远，高度过高，超出视线范围
- B. 监视器显示无人机电池电量过低
- C. 图传监视器有干扰不稳定

答案:B.

229. 使用多轴飞行器在低温及潮湿环境中作业时的注意事项，不包括

- A. 曝光偏差
- B. 起飞前动力电池的保温
- C. 飞行器与摄像器材防止冰冻

答案:A.

230. 使用多轴飞行器航拍时，以下那种方法可以改善画面的“水波纹”现象

- A. 提高飞行速度
- B. 改善云台和电机的减震性能
- C. 改用姿态模式飞行

答案:B.

231. 使用多轴飞行器，航拍过程中，关于曝光描述错误的是

- A. 全自动拍摄
- B. 以拍摄主体为主，预先设定好曝光量
- C. 最好用高 ISO 来拍摄

答案:C.

232. 多轴飞行器都有哪些用途

- ①应急救援；②军用侦察；③警用监视；④娱乐；⑤广电行业
- A. ①④⑤
 - B. ②③④
 - C. ①②③④⑤

答案:C.

233. 无人机飞行时放下襟翼，会使飞机

- A. 飞行速度减小
- B. 飞行速度增大
- C. 飞行速度无明显变化

答案:A.

234. 对于多轴航拍飞行器云台说法正确的是

- A. 云台保证无人机在云层上飞行的安全
- B. 云台是航拍设备的增稳和操纵装置
- C. 云台的效果与传统舵机一样

答案:B.

235. 关于多轴飞行器机桨与电机匹配描述正确的是

- A. 大螺旋桨要用低 kv 电机
- B. 大螺旋桨要用高 kv 电机
- C. 小螺旋桨要用高 kv 电机

答案:A.

236. 多轴飞行器航拍中，果冻效应或水波纹效应产生的原因是

- A. 高频振动传递到摄像机
- B. 低频振动传递到摄像机
- C. 摄像机无云台增稳

答案:A.

237. 下列属于现今多轴飞行器典型应用的是

- A. 高空长航时侦查
- B. 航拍 电影取景
- C. 侦打一体化

答案:B.

238. 目前多轴飞行器飞控市场上的 KK 飞控具有的优点是

- A. 功能强大，可以实现全自主飞行
- B. 价格便宜，硬件结构简单
- C. 配有地面站软件，代码开源

答案:B.

239. 目前多轴飞行器飞控市场上的 APM 飞控特点是

- A. 可以应用于各种特种飞行器
- B. 基于 Android 开发

C. 配有地面站软件，代码开源

答案:C.

240. 目前多轴旋翼飞行器飞控市场上的 DJI NAZA 飞控特点是

A. 可以应用于各种特种飞行器

B. 稳定，商业软件，代码不开源

C. 配有地面站软件，代码开源

答案:B.

241. 以多轴航拍飞行器为例，是否轴数越多载重能力越大

A. 是

B. 不是

C. 不一定

答案:C.

242. 关于多轴飞行器使用的动力电机 KV 值描述正确的是

A. 外加 1v 电压对应的每分钟负载转速

B. 外加 1v 电压对应的每分钟空转转速

C. 额定电压值时电机每分钟空转转速

答案:B.

243. 多轴飞行器的飞控硬件尽量安装在

A. 飞行器前部

B. 飞行器底部

C. 飞行器中心

答案:C.

244. 关于多轴飞行器机桨与电机匹配描述错误的是

A. 3S 电池下，KV900-1000 的电机配 1060 或 1047 桨

B. 3S 电池下，KV1200-1400 配 3 寸桨

C. 2S 电池下，KV1300-1500 左右用 9050 桨

答案:B.

245. 八轴飞行器某个电机发生故障时，对应做出类似停止工作的电机应是_____电机

A. 对角

B. 俯视顺时针方向下一个

C. 俯视顺时针方向下下一个

答案:A.

246. 相对于传统直升机，多轴最大的优势是

- A. 气动效率高
- B. 载重能力强
- C. 结构与控制简单

答案:C.

247. 相对于传统直升机，多轴的劣势是

- A. 速度
- B. 载重能力
- C. 悬停能力

答案:A.

248. 多轴飞行器在没有发生机械结构改变的前提下，如发生漂移，不能直线飞行时，不需关注的是

- A. GPS 定位
- B. 指南针校准
- C. 调整重心位置

答案:C.

249. 多轴飞行器定点半径画圆飞行时，如何能得到最佳航拍画面

- A. 平移画面
- B. 绕圈一周
- C. 边绕圈边上升

答案:C.

250. 多轴飞行器使用的电调通常被划分为

- A. 有刷电调和无刷电调
- B. 直流电调和交流电调
- C. 有极电调和无极电调

答案:A.

251. 表面脏污的机翼与表面光洁的机翼相比

- A. 最大升力系数下降，阻力系数增大
- B. 相同升力系数时其迎角减小
- C. 同迎角下升力系数相同，阻力系数加大

答案:A.

252. 对于具有静稳定性的飞机，向左侧滑时其机头会

- A. 保持不变

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/516110140235011002>