

(新版)AOPA 无人机考试题库

第一部分 单选题(200 题)

1、一份详细的测试报告包含足够的信息，包括（ ），下列选项错误的是。

- A、产品质量和测试过程的评价
- B、测试报告基于测试中的数据采集
- C、测试原因
- D、对最终的测试结果分析

【答案】：C

2、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

3、无人机盘旋飞行时，无人机内，外机翼的线速度是不相同的内翼速度（ ），外翼速度（ ）。

- A、小，小
- B、大，大
- C、小，大
- D、大，小

【答案】：C

4、进行无人机飞行任务规划时下列哪一条不在考虑范围内（

)。

- A、禁飞区
- B、险恶地形
- C、飞机寿命
- D、以上均不正确

【答案】：C

5、起飞前，应确认现场的（ ）符合该机型的作业范围。

- A、湿度
- B、温度
- C、风速
- D、气压

【答案】：C

6、在管制机场附近的所有航空器，以及在地面的航空器都应服从（ ）的指令。

- A、管制员
- B、机务人员
- C、机长
- D、副机长

【答案】：A

7、地面保障分系统由地面保障设备和（ ）组成。

- A、地面接收单元
- B、地面显控单元
- C、数据接收链路
- D、备用设备

【答案】：B

8、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

9、属于减升装置的辅助操纵面是（ ）。

- A、扰流板
- B、副翼
- C、前缘缝翼
- D、以上均不正确

【答案】：A

10、用遥控器设置电调，需要（ ）。

- A、接上电机
- B、断开动力电源
- C、断开电机
- D、以上均不正确

【答案】：A

11、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

12、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

13、（

）主要包括起飞场地标注、着陆场地标注、应急场地标注，为操作员提供发射与回收以及应急迫降区域参考。

- A、场地标注
- B、任务区域标注
- C、警示标注
- D、以上均不正确

【答案】：A

14、在以下应用中，多旋翼飞行器相对不适宜的应用是（ ）。

- A、航拍
- B、长距离航测
- C、灾情检测
- D、农业植保

【答案】：B

15、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

16、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

17、无人机（ ）是指根据无人机需要完成任务、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

D、以上均不正确

【答案】： B

18、地面站电子地图图元标注不包含下列哪种信息（ ）。

- A、场地标注
- B、警示标注
- C、地形标注
- D、以上均不正确

【答案】：C

19、无人机飞行员操纵方向舵时，飞行器将绕（ ）。

- A、横轴运动
- B、纵轴运动
- C、立轴运动
- D、以上均不正确

【答案】：C

20、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

21、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

22、航迹规划需要充分考虑（

) 的选取、标绘，航线预先规划以及在线调整时机。

- A、电子地图
- B、飞行航迹
- C、地理位置
- D、以上均不正确

【答案】：A

23、无人机系统（ ），由运营人指派对无人机的运行负有必不可少责任并在飞行期间适时操纵无人机的人。

- A、安全员
- B、驾驶员
- C、机长
- D、观测员

【答案】：B

24、固定翼无人机组装后，要对机翼、机身和尾翼的相互位置进行检查若发现机翼在机身上左右高低位置不一致，可将（ ），直到把机翼摆平为止。

- A、较高一侧机身侧板的安装机翼处削去一些
- B、较低一侧机身侧板的安装机翼处填补一些
- C、较高一侧机翼削短一些
- D、较短一侧机翼加长一些

【答案】：A

25、六旋翼无人机，其六个螺旋桨旋转方向分别为（ ）。

- A、全部顺时针或逆时针
- B、三个顺时针三个逆时针
- C、两个顺时针两个逆时针，另外两个方向无所谓
- D、螺旋桨旋转方向可随意设置

【答案】：B

26、下列哪个属于对冲击流？（ ）

- A、风沿迎风坡上升

B、 背风坡下降

C、

雷雨气流上升下降

D、以上均不正确

【答案】：C

27、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

28、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

29、在高海拔寒冷、空气稀薄地区，飞行器负载不改变下，飞行器状态会（ ）。

A、飞行时间减少

B、最大起飞重量增加

C、飞行时间变长

D、无任何变化

【答案】：A

30、无人机系统飞行器平台主要使用的是（

) 空气的动力驱动的航空器。

- A、等于
- B、重于
- C、轻于
- D、以上均不正确

【答案】：B

31、如果无人机没有前进速度，那么桨叶角就（ ）桨叶迎角。

- A、大于
- B、等于
- C、小于
- D、以上均不正确

【答案】：B

32、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

33、起飞前有围观群众近距离观看，我们应当采取以下什么方式起飞（ ）。

- A、飞手站在飞行器机头前，直接解锁起飞
- B、周围人员不会干扰到无人机信号，无需理会，直接解锁起飞
- C、未等地勤将围观人员疏散至安全区域，直接解锁起飞
- D、疏散人群至安全距离后，飞手站在飞行器尾部 6 米处，解锁起飞

【答案】：D

34、起飞时，可操纵变距螺旋桨的桨叶角到什么状态（ ）。

- A、小桨叶角及低转速
- B、大桨叶角及高转速
- C、小桨叶角及高转速

D、以上均不正确

【答案】：C

35、多旋翼无人机起飞降落的特点是（ ）。

- A、安全性高
- B、受场地限制小
- C、稳定性高
- D、其他全是

【答案】：D

36、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、电池平衡充电线
- D、电机线

【答案】：A

37、无刷电机如果遇到旋转方向相反，正确的处理方法是（ ）。

- A、电调与电源的连线进行对换
- B、电调与电机的连线3根中任意对换2根
- C、电调与飞控的连线进行对换
- D、以上均不正确

【答案】：B

38、固定翼型无人机通过（ ）和机翼的滑行实现起降和飞行，遥控飞行和程控飞行均容易实现。

- A、电气系统
- B、动力系统
- C、机身
- D、飞控

【答案】：B

39、起飞场地从北京移至拉萨，对哪类无人机的高度性能影响最严重（

)。

- A、油动固定翼
- B、电动固定翼
- C、电动多轴
- D、以上均不正确

【答案】：A

40、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

41、飞行前检查的第一项是（ ）。

- A、重心
- B、紧固件
- C、电压
- D、以上均不正确

【答案】：B

42、随着飞行控制系统能力的不断提升，（ ）的作用越来越小。

- A、电气系统
- B、遥控系统
- C、飞行控制系统
- D、动力系统

【答案】：B

43、已经实际飞行的航线应及时存档，并标注（ ）信息。

- A、区域坐标
- B、任务区域
- C、特殊区段

D、警示区域

【答案】：C

44、无人机飞行时放下起落架，会使飞机（ ）。

- A、全机阻力减小
- B、全机阻力无明显变化
- C、全机阻力增大
- D、以上均不正确

【答案】：C

45、长期存放的飞行器，至少（ ）进行一次通电试车检查。

- A、每季度
- B、每月
- C、每周
- D、每年

【答案】：B

46、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

47、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

48、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

49、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

50、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

51、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

52、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

53、四轴飞行器和八轴飞行器的区别是（ ）。

- A、四轴飞行时间短，效率高八轴更稳
- B、四轴飞行时间久，效率高八轴更稳
- C、八轴飞行时间久，效率高四轴更稳
- D、以上均不正确

【答案】：B

54、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

55、无人机飞行控制系统（自驾仪）调参时设置了失控返航模式，此时丢失全球定位系统（GPS）定位，下列描述正确的是（ ）。

- A、保持原地悬停
- B、按原计划返航并降落到起始点
- C、无法返航，进入姿态飞行模式
- D、飞行控制系统（自驾仪）可任意切换到手动和姿态飞行两种模式"

【答案】：C

56、飞行器在执行兴趣点环绕最低高度是？（ ）

- A、5 米

B、10 米

C、15 米

D、20 米

【答案】：A

57、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

58、远程无人机活动半径在（ ）。

- A、50-200km
- B、200-800km
- C、>800km
- D、以上均不正确

【答案】： C

59、以下哪种动力电池放电电流最大（ ）。

- A、20000mAh， 5C
- B、8000mAh， 20C
- C、2000mAh， 30C
- D、以上均不正确

【答案】： B

60、电池、电子调速器（电调）和电机三者之前的关系（ ）。

- A、电池输出电流 $\geq$ 电子调速器（电调）最大电流 $\geq$ 电动机最高承载电流
- B、电池输出电流 $\geq$ 电子调速器（电调）最大电流 $\leq$ 电动机最高随载电流
- C、电池输出电流 $\leq$ 电子调速器（电调）最大电流 $\leq$ 电动机最高承载电流
- D、电池输出电流 $\leq$ 电子调速器（电调）最大电流 $\geq$ 电动机最高承载电流

【答案】： A

61、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

62、关于四旋翼飞行器的描述，以下错误的是？（ ）

- A、桨叶分为正反桨
- B、需按照说明书将桨叶装在正确的位置上
- C、飞行器启动前需检查桨叶是否有旋紧
- D、桨叶有严重破损无需更换

【答案】：D

63、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

64、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

65、以下不是多轴飞行器优点的是（

)。

- A、气动效率高
- B、结构简单
- C、成本低廉
- D、以上均不正确

【答案】：A

66、以下种类的电池，具有记忆效应的是（ ）。

- A、铅酸电池
- B、聚合物锂电池
- C、镍镉电池
- D、以上均不正确

【答案】：C

67、遥控无人机着陆时（ ）。

- A、逆风对着陆没有影响
- B、逆风较大时，目测容易高（即推迟接地）
- C、逆风较大时，目测容易低（即提前接地）
- D、以上均不正确

【答案】：C

68、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

69、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

70、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

71、在中华人民共和国境内飞行的航空器必须遵守统一的飞行规则，该飞行规则应当由（ ）制定。

- A、中国民用航空局和中共中央军事委员会
- B、中共中央军事委员会
- "C、中华人民共和国国务院和中共中央军事委员会"
- D、中华人民共和国民用航空局

【答案】：C

72、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

73、可能需要处置的危急情况不包括：（ ）。

- A、任务设备故障
- B、舵面故障
- C、动力装置故障
- D、以上均不正确

【答案】：A

74、（

) 的内容包括出发地点、途径地点、目的地点的位置信息、飞行高度速度和需要到达的时间段。

- A、航线规划
- B、航迹规划
- C、任务规划
- D、以上均不正确

【答案】：A

75、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

76、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

77、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

78、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

79、增大飞机机翼的展弦比，目的是减小飞机的（ ）。

- A、摩擦阻力
- B、压差阻力
- C、诱导阻力
- D、以上均不正确

【答案】：C

80、在链路系统中，下面哪一项是从地面控制设备向飞行器进行传送（ ）。

- A、飞行器的速度
- B、飞行器高度
- C、控制信号
- D、视频

【答案】：C

81、无人机链路影响因素有自由空间损耗、大气衰减、雨雾衰减以及（ ）等。

- A、地形地貌衰减
- B、距离衰减
- C、多径效应
- D、以上均不正确

【答案】：C

82、遥控无人机着陆时，拉平高的修正方法是（ ）。

- A、发现有拉高的趋势，应停止继续拉杆
- B、发现有拉高的趋势，应停止拉杆或增加拉杆量，让飞机上升

C、发现有拉高的趋势，应停止拉杆或减小拉杆量，让飞机下沉

D、以上均不正确

【答案】：C

83、遥控无人机着陆时，收油门过早、过粗，速度减小快，使拉平时的速度小，飞机下沉快（ ）。

- A、容易拉平低或者进入平飘时仰角较大
- B、对飞机无影响
- C、容易拉平高或者进入平飘时仰角较小
- D、以上均不正确

【答案】：A

84、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

85、经测试，某多轴飞行器稳定飞行时，动力电池的持续输出电流为10安培，该多轴可以选用（ ）。

- A、15A的电调
- B、10A的电调
- C、50A的电调
- D、以上均不正确

【答案】：C

86、启动发动机时，遥控器的油门杆应置于（ ）。

- A、高速位置
- B、怠速位置
- C、中速位置
- D、以上均不正确

【答案】：B

87、执行测量任务的传感器部件，如高度差传感器，送出姿态信号的惯性陀螺平台，实际上也都是些（ ）。

) 系统。

- A、开放
- B、闭合
- C、闭环
- D、环路

【答案】：C

88、无人机系统中，起降驾驶员一般不参与哪个阶段控制（ ）。

- A、降落阶段
- B、巡航阶段
- C、起飞阶段
- D、以上均不正确

【答案】：B

89、（ ）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
- D、以上均不正确

【答案】：B

90、电调是多旋翼无人机最重要的部件之一，不属于飞行器电调功能的是（ ）。

- A、变压供电
- B、电机调速
- C、实时电机反转
- D、以上均不正确

【答案】：C

91、测试过程中多旋翼无人机通过牵引绳对测重块施加向上提拉力，从而使测力传感器的检测数据逐渐减小，当所述测力传感器的检测数值稳定后，减小量即为多旋翼无人机的（

)。

- A、载重量
- B、重量
- C、起飞重量
- D、安全重量

【答案】：A

92、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

93、测量机翼的翼弦是从（ ）。

- A、机身中心线到翼尖
- B、左翼尖到右翼尖
- C、机翼前缘到后缘
- D、以上均不正确

【答案】：C

94、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

95、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

96、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

97、无人机飞防作业关于风的方面，描述错误的是（ ）。

- A、大风会引起飘移增加
- B、禁止人员处于下风向
- C、应在 3 级风以内作业
- D、7 米/秒的风速有助于提升作业效果

【答案】：D

98、（ ）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

99、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

100、电台、接收机、调速器、电池、GPS、电机（多旋翼无人机以下哪个组设备连接是正确的）？

- A、调速-电机-GPS-接收机
- B、接收机-调速器-电池-电台
- C、电池-调速器-电机
- D、以上均不正确

【答案】：C

101、设备运维单位应建立（ ），包括：线路走向和走势、交叉跨越情况、杆塔坐标、周边地形地貌等，并核实无误。

- A、线路资料信息
- B、设备信息
- C、起飞区档案
- D、降落区档案

【答案】：A

102、下列不属于有桨调试主要内容是（ ）。

- A、油门测试
- B、动力测试
- C、俯仰测试
- D、滚转测试

【答案】：B

103、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

104、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

105、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

106、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

107、多轴飞行器悬停时的平衡不包括（ ）。

- A、方向平衡
- B、俯仰平衡
- C、前飞废阻力平衡
- D、以上均不正确

【答案】：C

108、电机、电调、电池、接收机、数传电台请把他们用合格的方式连接（

)。

- A、数传电台—电池—电调—电机
- B、接收机—电池—电调—电机
- C、电池—电调—电机
- D、以上均不正确

【答案】：C

109、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

110、遥控器菜单中 SUBTRIM 代表什么意思？

- A、中立微调
- B、失控保护
- C、通道反向
- D、以上均不正确

【答案】：A

111、据统计，无人机系统事故 60%以上发生在（ ）。

- A、滑跑阶段
- B、起降阶段
- C、巡航阶段
- D、以上均不正确

【答案】：B

112、（

）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

113、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

114、（ ）是根据故障情况选择适用机型开展故障查找，巡检图像质量应满足故障分析需要。

- A、正常巡检
- B、故障巡检
- C、特殊巡检
- D、灾后特巡

【答案】：B

115、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

116、应根据无人直升机的（ ）合理规划航线。

A、型号

B、性能

C、航程

D、载荷

【答案】： B

117、地面站，遥控器，飞机的通电顺序是（ ）。

- A、遥控器，飞机电，地面站
- B、飞机电，地面站，遥控器
- C、地面站，遥控器，飞机电
- D、以上均不正确

【答案】：C

118、遥控无人机着陆时，对用侧滑的方法修正侧风影响的正确描述是（ ）。

- A、判明偏流的方向及影响大小，适量向侧风反方向压杆形成坡度，并反扭舵抵制飞机转弯
- B、判明偏流的方向及影响大小，适量向侧风方向压杆形成坡度，并反扭舵抵制飞机转弯
- C、判明偏流的方向及影响大小，适量向侧风方向压杆形成坡度，并同向扭舵抵制飞机转弯
- D、以上均不正确

【答案】：B

119、遥控无人机着陆时，收油门的基本要领是（ ）。

- A、跟着感觉操作
- B、适时、柔和
- C、适时、快速
- D、以上均不正确

【答案】：B

120、遥控无人机着陆拉平时，对拉平操作描述不恰当的是（ ）。

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

【答案】：B

121、固定翼无人机结构组成不包括（ ）。

- A、机身
- B、机翼
- C、尾翼
- D、驾驶室

【答案】：D

122、（ ）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

123、同样容量不同类型的电池，最轻的是（ ）。

- A、铅酸蓄电池
- B、聚合物锂电池
- C、碱性电池
- D、以上均不正确

【答案】：B

124、多轴飞行器正常作业受自然环境影响的主要因素是（ ）。

- A、风向
- B、地表是否凹凸平坦
- C、温度、风力
- D、以上均不正确

【答案】：C

125、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

126、以下操作符合安全规范的是（ ）。

- A、在无人机旋转的旋翼下方吹风乘凉
- B、初次飞行时，在空旷地区操作无人机，并且保持安全距离
- C、用手触摸高速旋转中的螺旋桨
- D、在密集人群上方飞行

【答案】：B

127、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

128、关于无人机飞行控制系统（自驾仪）调参时电压保护设置叙述正确的是（ ）。

- A、有两级低电压报警设置，第一级报警出现红灯闪烁，表示电量较低，可以继续飞行
- B、第一级报警出现红灯闪烁，表示电量极低，飞行控制系统（自驾仪）恒定设置为自动下降，可更改
- C、设置低电压报警值无需注意测算线损电压，提高精度
- D、出现低电压报警时最好及时降落，避免出现危险

【答案】：B

129、某螺旋桨是正桨，是指（

)。

- A、从多轴飞行器上方观察，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、从多轴飞行器下方观察，该螺旋桨逆时针旋转
- D、以上均不正确

【答案】：A

130、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

131、民用无人机调整中的基本感度是（ ）。

- A、飞控PID调节中的比例项P的系数
- B、飞控PID调节中的I积分系数
- C、飞控PID调节中的D微分系数
- D、以上均不正确

【答案】：A

132、遥控无人机着陆时，关于收油门描述正确的是（ ）。

- A、收油门的过程要拉长一些，拉长了可以柔和，使速度减小均匀，有利于做好着陆
- B、收油门的过程要尽量短，短了可以柔和，使速度减小均匀，有利于做好着陆
- C、收油门的过程可以随意些，跟着感觉就好
- D、以上均不正确

【答案】：A

133、X模式4轴飞行器从悬停转换到向右平移，哪两个轴需要减速（ ）。

- A、横轴右侧

- B、横轴左侧
- C、纵轴右侧
- D、以上均不正确

【答案】：C

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/528133141121007040>