

2025 年无人机驾驶员（五级）理论考试题库

第一部分 单选题(150 题)

1、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

2、共轴式直升机的纵横向操纵多是何处得以实现的（ ）。

- A、下旋翼自动倾斜器的不动环
- B、下旋翼自动倾斜器的可动环
- C、上旋翼自动倾斜器的可动环
- D、以上均不正确

【答案】： A

3、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、逆风较大
- B、顺风较大
- C、无风情况
- D、以上均不正确

【答案】： B

4、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

5、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

6、GPS 传感器测得的是以下下那一高度（ ）。

- A、真实高度
- B、相对高度
- C、海拔高度
- D、补偿高度

【答案】：C

7、（ ）与无人机控制站的功能类似，但只能控制无人机的机载任务设备，不能进行无人机的飞行控制。

- A、指挥处理中心
- B、无人机控制站
- C、载荷控制站
- D、飞控子系统

【答案】：C

8、可能需要执行的应急程序不包括（

)。

- A、动力装置重启操作
- B、备份系统切换操作
- C、导航系统重启操作
- D、以上均不正确

【答案】：C

9、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

10、起降点四周()条件应良好，满足安全起降要求。

- A、起降
- B、作业
- C、飞行
- D、净空

【答案】：D

11、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

12、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

13、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

14、当在山谷、山脊或山区做低空飞行时，最容易碰到乱流造成危险的情况是（ ）。

- A、在山的背风面顺风飞行
- B、在山的背风面逆风飞行
- C、在山的迎风面逆风飞行
- D、在山的迎风面顺风飞行

【答案】：A

15、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

16、电动型多旋翼无人机螺旋桨的型号必须与（ ）的型号相匹配。

- A、电动机
- B、电调
- C、飞控
- D、电池

【答案】：A

17、（

) 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

18、多旋翼飞行器通常装有（ ）具以上旋翼。

- A、四
- B、三
- C、二
- D、一

【答案】：B

19、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（ ）。

- A、应柔和地向右压杆
- B、应柔和地回杆或向左压杆
- C、应柔和地向前顶杆
- D、以上均不正确

【答案】：B

20、多旋翼无人机以下哪个下降速度较为合理（ ）。

- A、2m/s
- B、5m/s
- C、8m/s
- D、以上均不正确

【答案】：A

21、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

22、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

23、dji pc 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

24、多轴飞行器重心过高于或过低于桨平面会（ ）。

- A、增加稳定性
- B、降低机动性
- C、显著影响电力消耗
- D、以上均不正确

【答案】：B

25、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

26、飞行驾驶员操作无人机定高平飞时，下列正确的是（ ）。

- A、不断检查空速、高度、和航向指示
- B、定高平飞结束前可以休息
- C、偶尔关注以下空速，高度和航向指示
- D、以上均不正确

【答案】：A

27、机翼的安装角是（ ）。

- A、翼弦与相对气流速度的夹角
- B、翼弦与机身纵轴之间所夹锐角
- C、翼弦与水平面之间所夹的锐角
- D、以上均不正确

【答案】：B

28、在风中全马力飞行的固定翼民用无人机（ ）。

- A、顺风飞行时空速较大
- B、逆风飞行时空速较大
- C、顺风逆风空速相同
- D、以上均不正确

【答案】：C

29、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

30、下列说法错误的是（没有提到的条件则为相同）（

)。

- A、旋翼直径越大则拉力越大
- B、旋翼直径越大则悬停诱导速度越大
- C、旋翼直径越大则桨盘载荷越小标准
- D、以上均不正确

【答案】：B

31、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

32、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

33、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

34、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

35、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

36、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

37、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

38、小型多旋翼无人机续航时间测试步骤，第一步是将多旋翼无人机放置在环境气候实验室中；第二步是调节所述环境气候实验室室内的压强 P. 温度 T.（

)，模拟真实环境；第三步，启动电池电量饱和的多旋翼无人机，开始记录时间。

- A、湿度 ϕ
- B、密度 ρ
- C、高度 H
- D、风速 V

【答案】：D

39、锂电池长期不用，保存电压是多少？（ ）

- A、3.8V
- B、3.85V
- C、3.75V
- D、以上均不正确

【答案】：B

40、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
- D、以上均不正确

【答案】：A

41、安装电动机时无人机机头方向的左上和右下为（ ）电动机，右上和左下为（ ）电动机。

- A、逆时针(CCW)，顺时针(CW)
- B、顺时针(CW)，逆时针(CCW)
- C、逆时针(CCW)，逆时针(CCW)
- D、顺时针(CW)，顺时针(CW)

【答案】：B

42、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

43、为无人机选取机架时，如飞行器起飞重量大于 4kg，建议电机臂碳管不小于（ ）mm 或以上，机架碳板厚度达到 5mm 或以上。

- A、6
- B、16
- C、60
- D、160

【答案】：B

44、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

45、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

46、（ ）升降舵、方向舵的舵量标准没有绝对的规定，在调整过程中应注意不能一次调整到位，而是每次调整一个小数量，一般要经过几次调整后才能达到理想状态。

- A、电子调速器（电调）
- B、遥控器
- C、舵机
- D、副翼

【答案】：D

47、危及飞行安全和影响正常飞行的重要天气现象，包括（ ）、降水、地面和近地面层的凝结、凝华和冻结现象、沙尘暴和雷暴等。

- A、空气湿度
- B、大气压
- C、云
- D、雨

【答案】：C

48、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

49、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

50、无人机技术规程适用于采用中、小型无人直升机在（ ）及以上电压等级架空输电线路所进行的巡检作业，35kV 架空输电线路参照执行。

- A、500kV
- B、330kV
- C、220kV
- D、110kV（66kV）

【答案】：D

51、无人机装配报告控制系统复检中对飞行控制系统（自驾仪）信号线的检查包括电子调速器（电调）信号线、（ ）、接收机信号线、无线数据传输（无线数传）系统信号线、电流计信号线等。

- A、电机相线
- B、GPS 天线
- C、全球导航卫星系统（GNSS）信号线
- D、电池平衡充排线

【答案】：C

52、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

53、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

54、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

55、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

56、无人机 RTK 模式需要良好的卫星可见性和接收能力，维修完后不要在室内或者建筑物附近测试设备，以下哪种情况不适合测试：接收天线附近有阻挡天空视图（ ）。

- A、高于地平线 5° 的障碍物
- B、高于地平线 10° 的障碍物
- C、高于地平线 25° 的障碍物
- D、高于地平线 40° 的障碍物

【答案】：D

57、（ ）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

58、多旋翼在测试电机转动方向最重要的安全措施是（ ）。

- A、拆卸螺旋桨
- B、拆卸机臂
- C、拆卸电机
- D、以上均不正确

【答案】：A

59、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

60、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

61、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

62、无人直升机机体发生异常时，应按照预先设定的应急程序迅速处理，尽可能控制无人直升机在安全区域紧急降落，确保地面人员和（ ）安全。

- A、无人直升机
- B、操作人员
- C、建筑物
- D、线路设备

【答案】：D

63、（

) 的主要功能是监控无人驾驶航空器的飞行过程以及任务执行情况，它是一个实时采集并分析遥测数据、不定时发送控制指令、显示飞行状态等功能结合于一体的综合监控系统。

- A、地面控制站
- B、飞控系统
- C、动力系统
- D、电力系统

【答案】：A

64、无刷电机轴承损坏造成的现象，不包括的是（ ）。

- A、通电后无任何动作
- B、动平衡破坏
- C、空载电流增大
- D、旋转内部杂音

【答案】：A

65、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
- D、以上均不正确

【答案】：A

66、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

67、一般常见的组合导航系统以（

) 为主。

- A、天文导航和惯性导航
- B、图像匹配导航和卫星导航
- C、卫星导航和天文导航
- D、多卫星

【答案】：D

68、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

69、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

70、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

71、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

72、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

73、两块 16000MAH6S25C 电池，一种方式串联，一种方式并联，哪种方式能输出电流更大？（ ）

- A、不联
- B、并联
- C、串联
- D、以上均不正确

【答案】：B

74、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

75、固定翼常规无人机飞行主操纵面有（ ）。

- A、副翼、升降舵、方向舵、调整片
- B、副翼、升降舵(或全动平尾)、方向舵
- C、副翼
- D、以上均不正确

【答案】：B

76、（

)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

77、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

78、无人机地面调试不包括()。

- A、重心稳定度调试
- B、气动舵面调试
- C、动力系统调试
- D、抗风性测试

【答案】: D

79、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

80、撞网回收系统是常用的无人机起飞着陆系统，当该起飞着陆系统出现故障时，我们可能需要维修下面这些装置：拦阻网装置、吸能缓冲装置和（

)。

- A、末端引导装置
- B、遥控装置
- C、发射装置
- D、飞行控制系统（自驾仪）装置

【答案】：A

81、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

82、规划的航线遇有线路交叉跨越、临近边坡等情况，应保持足够的（ ）。

- A、净空距离
- B、安全距离
- C、飞行距离
- D、海拔高度

【答案】：B

83、汽化器式活塞发动机在（ ）容易出现汽化器回火现象。

- A、热发动起动时
- B、油门收的过猛
- C、寒冷天气第一次起动时
- D、以上均不正确

【答案】：C

84、实际升力和洗流方向是（ ）。

- A、平行的
- B、交叉的
- C、垂直的

D、根据迎角变化

【答案】：C

85、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

86、影响飞机俯仰平衡的力矩主要是（ ）。

- A、机身力矩和机翼力矩
- B、机翼力矩和垂尾力矩
- C、机翼力矩和水平尾翼力矩
- D、以上均不正确

【答案】：C

87、固定翼无人机飞行时，出现机体晃动，此时应检查（ ）。

- A、电机安装角度是否有偏差
- B、螺旋桨是否完好
- C、机翼是否平衡
- D、上述部件都可能有故障，都要检查

【答案】：D

88、在整个飞行器系统中，电调信号线最终插入哪个部分（ ）。

- A、主控
- B、IMU
- C、PMU
- D、IOSD

【答案】：A

89、在目视范围内，操控手应密切观察无人直升机（

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/535022114004012123>