

CAAC 无人机考试复习测试题

第一部分 单选题(150 题)

1、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

2、电机的定期维护的时间间隔（ ）。

- A、一星期
- B、一个月
- C、可根据电机的形式、使用环境决定
- D、三个月

【答案】：C

3、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
- D、以上均不正确

【答案】：B

4、关于多旋翼无人机抗雨性能测试，下列说法错误的是（

)。

- A、静置淋雨，放置在台风淋雨箱体中间位置，启动并处于怠速状态，保持运行 5 分钟，多旋翼无人机在雨中能正常旋转
- B、淋雨后检验，放置在外场，检查雨后机体状态，并进行起飞、悬停、降落检查，多旋翼无人机运行正常
- C、雨中悬停，进行雨中悬停，保持 5 分钟，多旋翼无人机在雨中正常悬停，起降正常
- D、雨中应急返航，进行应急返航，只需返航过程中多旋翼无人机运行正常，安全降落即可

【答案】：D

5、无刷电机去除了电刷，最直接的变化就是没有了有刷电机运转时产生的电火花，这样就极大减少了电火花对（ ）的干扰。

- A、动力系统
- B、地面站接收设备
- C、遥控无线电设备
- D、飞控系统

【答案】：C

6、作业过程中，任务手如发现（ ）、悬停点与预设航线偏差较大，应及时告知程控手（操控手）调整飞行航线。

- A、任务目标
- B、飞行航向
- C、飞行航线
- D、飞机轨迹

【答案】：C

7、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

8、关于固定翼无人机载荷能力提升改造，下列说法正确的是（

)。

- A、减小机翼展弦比
- B、减小机翼面积
- C、采用对称型机翼
- D、增大机翼展弦比

【答案】：D

9、部分多轴飞行器会安装垂尾（ ）。

- A、会减小高速前飞时的稳定性，增加悬停时的稳定性
- B、会增加高速前飞时的稳定性，减小悬停时的稳定性
- C、会增加高速前飞时的稳定性，增加悬停时的稳定性
- D、以上均不正确

【答案】：B

10、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

11、飞行驾驶员操纵无人转弯时，下列描述正确的操纵方式是（ ）。

- A、机头过低时，应向转弯一侧的斜后方适当拉杆并稍回舵
- B、机头过低时，应向转弯一侧的斜前方适当推杆并稍扭舵
- C、机头过低时，应向转弯一侧的斜前方适当拉杆并稍扭舵
- D、以上均不正确

【答案】：A

12、请选择出哪一个功能选项，在手动遥控飞行时，可以改变各通道的操作灵敏度？（

)

- A、行程比例
- B、微调比例
- C、通道速度
- D、以上均不正确

【答案】：A

13、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

14、无人机驾驶员操作副翼时，飞行器将（ ）。

- A、横轴运动
- B、纵轴运动
- C、立轴运动
- D、以上均不正确

【答案】：B

15、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

16、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

17、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

18、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

19、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

20、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

21、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

22、着陆后检查内容不包括（ ）。

- A、飞行器外观检查
- B、燃油动力飞行器需要称重检查
- C、气象检查
- D、以上均不正确

【答案】：C

23、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

24、四旋翼飞行器支架中间的空间中安放（ ）和外部设备。

- A、定位装置
- B、摄像头
- C、飞行控制计算机
- D、机载设备

【答案】：C

25、真空速明显小于地速是什么原因？（

)

- A、逆风
- B、顺风
- C、无风
- D、以上均不正确

【答案】： B

26、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

27、以下属于闭源飞行控制系统（自驾仪）的是（ ）。

- A、A3
- B、APM
- C、PX4
- D、CCD3

【答案】： A

28、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

29、某多轴螺旋型号为 1045，那么他的桨长（ ）毫米，螺距（

) 毫米。

- A、254, 114
- B、10, 45
- C、25, 11
- D、25, 11

【答案】：A

30、多轴旋翼飞行器通过改变（ ）控制飞行轨迹。

- A、总距杆
- B、尾桨
- C、转速
- D、以上均不正确

【答案】：C

31、固定翼无人机航程的提升措施，下列选项正确的是（ ）。

- A、增大电池容量
- B、增加飞机起飞重量
- C、减小迎角
- D、逆风飞行

【答案】：A

32、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，着陆滑跑一段距离再收油门
- C、飞机接地后，将油门保持大车状态，准备随时复飞
- D、以上均不正确

【答案】：A

33、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

34、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、出发点到目标点，最优或次优航迹
- D、以上均不正确

【答案】：C

35、（ ）主要是制定无人机飞行任务、完成无人机载荷数据的处理和应用，指挥中心/数据处理中心一般都是通过无人机控制站等间接地实现对无人机的控制和数据接收。

- A、无人机控制站
- B、指挥处理中心
- C、载荷控制站
- D、以上均不正确

【答案】：B

36、共轴式无人机的航向操纵多是如何实现的（ ）。

- A、通过操纵上下旋翼的自动倾斜器
- B、通过分别改变上下的旋翼的总距
- C、通过自动倾斜器和总距的联合操纵
- D、以上均不正确

【答案】：B

37、下列正确的是（ ）。

- A、飞机的升阻比越大，飞机的空气动力特性越差
- B、飞机的升阻比越小，飞机的空气动力特性越好
- C、飞机的升阻比越大，飞机的空气动力特性越好
- D、以上均不正确

【答案】：C

38、无人机飞行员操纵升降舵时，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】：A

39、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

40、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

41、无人机机载抓取系统中维修后，应在非飞行状态下测试（ ）正常工作，才可以继续作业。

- A、电调
- B、接收机
- C、图传
- D、桨叶

【答案】：B

42、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

43、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

44、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

45、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

46、电调的全称是（

)。

- A、电子调速器
- B、电子调压器
- C、电池调压器
- D、电机调速器

【答案】：A

47、短程无人机活动半径在（ ）以内。

- A、15km
- B、15-50km
- C、50-200km
- D、以上均不正确

【答案】：C

48、下列错误的选项是（ ）。

- A、粘性阻力是由于空气和飞行器表面接触产生的
- B、形状阻力是由于空气和飞行器表面接触产生的
- C、蒙皮摩擦阻力是由于空气和飞行器表面接触产生的
- D、以上均不正确

【答案】：B

49、无刷电机相对于有刷电机的优势不包括的是（ ）。

- A、效率更高
- B、扭矩更大
- C、寿命更长
- D、功率密度大

【答案】：B

50、关于多轴飞行器机桨与电机匹配描述错误的是（ ）。

- A、2S 电池下，KV1300-1500 左右用 9050 桨
- B、3S 电池下，KV900-1000 的电机配 1060 或 1047 桨
- C、3S 电池下，KV1200-1400 配 3 寸桨

D、以上均不正确

【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、直升机飞行中需要的操纵（ ）。

- A、需要六个，因为直升机空中有六个自由度
- B、需要三个操纵就可以改变俯仰、横测和航向姿态
- C、需要四个操纵才能改变与保持所需姿态
- D、以上均不正确

【答案】：B

53、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）最高大电流 $\leq$ 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

54、飞行控制系统是无人驾驶航空器的关键核心系统之一，简称（ ）。

- A、遥控
- B、飞控
- C、自控
- D、制控

【答案】：B

55、无人机电气系统中，电源和（

）两者组合统称为供电系统。

- A、配电系统
- B、供电线路
- C、用电设备
- D、以上均不正确

【答案】：A

56、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

57、以下正确的任务规划流程是（ ）。

- A、接受任务-任务理解-环境评估-任务分配-航迹规划-航迹优化-生产计划
- B、接受任务-任务理解-任务分配-环境评估-航迹规划-航迹优化-生产计划
- C、接受任务-任务理解-任务分配-航迹规划-环境评估-航迹优化-生产计划
- D、以上均不正确

【答案】：A

58、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

59、具有能自主起飞和着陆，对起降场地条件的要求极低，制作容易、成本低廉，飞行动作灵活的特点的无人驾驶航空器是（

)。

- A、无人直升机
- B、多旋翼无人驾驶航空器
- C、固定翼无人驾驶航空器
- D、垂直起降固定翼无人驾驶航空器

【答案】：B

60、机翼 1/4 弦线与垂直机身中心线的直线之间的夹角称为机翼的（）。

- A、安装角
- B、上反角
- C、后掠角
- D、以上均不正确

【答案】：C

61、用计算机生成或打印的工作票应使用统一的票面格式由（ ）审核无误，手工或电子签名后方可执行。

- A、工作票签发人
- B、工作许可人
- C、工作负责人
- D、专责监护人

【答案】：A

62、对频在多旋翼飞行器当中，是指哪个动作（ ）。

- A、将飞行器与遥控器进行唯一性的连接
- B、将飞行器进行数据下载
- C、将遥控器射频信号进行校对
- D、将遥控器与飞行器进行图传传输

【答案】：A

63、电调是通过改变什么来控制电机转速的？（

)

- A、电流
- B、电压
- C、功率
- D、以上均不正确

【答案】：B

64、固定翼常规无人机飞行辅助操纵面有（ ）。

- A、副翼，升降舵，方向舵，调整片
- B、缝翼，全动平尾，襟翼，调整片
- C、缝翼，襟翼，调整片
- D、以上均不正确

【答案】：C

65、无人机装配报告中任务载荷系统复检项包括任务载荷系统安装方向正确且牢固、任务载荷系统活动部分手动推动阻尼正常、任务载荷系统信号线插接正确且牢固、（ ）、任务载荷系统电源线插接正确且牢固。

- A、任务载荷系统完好无损
- B、任务载荷系统自检通过
- C、任务载荷系统完成校验
- D、任务载荷系统指示灯运行正常

【答案】：A

66、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
- D、以上均不正确

【答案】：A

67、为了飞行安全，飞机飞行时的升力系数和迎角一般为（ ）。

- A、最大升力系数和临界迎角最大

- B、最大升力系数和小于临界迎角的迎角限定值
- C、小于最大升力系数和临界迎角的两个限定值
- D、以上均不正确

【答案】： C

68、下列（ ）属于电动无人机的缺点。

- A、续航能力差
- B、系统稳定性差
- C、环境适应能力差
- D、震动大

【答案】：A

69、低高度通场是指无人机在飞行过程中从机场跑道上空飞过或是从观礼台前方上空飞过，是无人机表达敬意的一种方式一般认为（ ）米以下都可以视为低高度。

- A、5
- B、50
- C、100
- D、150

【答案】：A

70、一款电机为 300KV，其在 3SLIP0 下，最大空载转速为（ ）。

- A、4280RPM
- B、3000RPM
- C、3330RPM
- D、3780RPM

【答案】：D

71、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

72、无线图像传输（无线图传）系统接收端通常直接和（

) 连接。

- A、无线数据传输（无线数传）系统
- B、显示器
- C、飞行控制系统（自驾仪）
- D、监视器

【答案】：B

73、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

74、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

75、关于翼型相对厚度和相对弯度正确的是（ ）。

- A、翼型相对厚度越大，相对弯度就越大，能产生的升力就越大
- B、翼型上下表面垂直于翼弦的距离最长的距离值称之为相对厚度
- C、翼型中弧线的最高点距翼弦的最大距离与翼弦长的比值称为相对弯度

D、以上均不正确

【答案】：C

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、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

78、易造成飞机积冰的原因是（ ）。

- A、过冷雨滴
- B、雨滴
- C、雾气
- D、雾滴

【答案】： A

79、飞控系统的核心是（ ）。

- A、主控制模块
- B、信号调理及接口模块
- C、数据采集模块
- D、舵机驱动模块

【答案】： A

80、无人机系统中的 GPS 模块为飞控提供了哪些信息？（ ）

- A、传感器、姿态与加速度
- B、位置、高度与地速
- C、

经纬度、高度与空速

D、以上均不正确

【答案】：B

81、遥控无人机着陆时，下列哪种情况需要复飞（ ）。

A、飞机油料不足

B、跑道上有飞机或其它障碍物影响着陆安全时

C、飞机稍稍偏离期望下滑线

D、以上均不正确

【答案】：B

82、无人机在飞行的过程中不动任何的遥杆，飞机出现自己顺时针或逆时针环圈的现象，或者在飞行前不能起飞，抑或是飞行过程中出现飞机不能定点悬停的情况，若不考虑其也硬件问题，可以确定是飞机的（ ）出现了问题。

A、接收机

B、GPS 模块

C、螺旋桨

D、电机

【答案】：B

83、根据机翼产生升力的特性，飞行速度越快机翼产生的升力越大，为了保持无人机运动的水平，发动机还会有一定的（ ）。

A、左拉角度

B、右拉角度

C、上拉角度

D、下拉角度

【答案】：D

84、和地面建筑物有关的湍流强度依赖于（ ），这会影响任何飞机的起飞和着陆性能，也会引发非常严重的危险。

A、障碍物的多少和风的基本速度

B、 障碍物的大小和风的基本速度

C、

障碍物的大小和风的基本方向

D、以上均不正确

【答案】：B

85、无人机（ ）越大，爬升需用功率也越（ ）。

A、质量、小

B、质量、大

C、体积、大

D、体积、小

【答案】：B

86、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

87、遥控无人机着陆时，关于顺风着陆描述正确的是（ ）。

A、跟无风情况下一样，不需特别操作

B、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

C、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

D、以上均不正确

【答案】：C

88、旋翼的地面效应，是指飞行器在接近地面的高度工作时，被旋翼排向地面的气流受到地面阻挡，从而影响旋翼空气动力的一种现象影响地面效应的因素包括（

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/538033143004007046>