

# AOPA无人机起降阶段操纵技术

1. 据统计，无人机系统事故 60% 以上发生在

- A. 起降阶段
- B. 巡航阶段
- C. 滑跑阶段

答案:A.

2. 无人机系统中，起降驾驶员一般不参与哪个阶段控制

- A. 起飞阶段
- B. 降落阶段
- C. 巡航阶段

答案:C.

3. 当前国内民用无人机的主要控制方式不包括

- A. 自主控制
- B. 人工遥控
- C. 人工智能

答案:C.

4. 对于无人机关键性能，无人机驾驶员

- A. 不必了解
- B. 视情况了解
- C. 必须了解

答案:C.

5. 无人机飞行时收起起落架，会使飞机

- A. 全机阻力减小
- B. 全机阻力增大
- C. 全机阻力无明显变化

答案:A.

6. 无人机定速遥控飞行时收起起落架，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

答案:B.

7. 无人机飞行时放下起落架，会使飞机

- A. 全机阻力减小
- B. 全机阻力增大
- C. 全机阻力无明显变化

答案:B.

8. 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

# AOPA无人机起降阶段操纵技术

- 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.

9. 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.

10. 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.

11. 无人机飞行时收起襟翼，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:B.

12. 无人机定速遥控飞行时收起襟翼，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:B.

13. 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.

14. 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.

15. 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

# AOPA无人机起降阶段操纵技术

答案:A.

16. 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.

17. 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.

18. 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.

19. 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.

20. 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. 根据目标点方向，密切判断飞行方向

答案:C.

21. 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. 不断检查空速、高度和航向指示

答案:C.

22. 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. 不断观察发动机指示，了解发动机工作情况

答案:C.

# AOPA无人机起降阶段操纵技术

23. 无人机在遥控下降时，驾驶员应注意

- A. 飞机下降时，油门收小，螺旋桨扭转气流减弱，飞机有右偏趋势，须抵住左舵
- B. 飞机下降时，油门收小，螺旋桨扭转气流减弱，飞机有左偏趋势，须抵住右舵
- C. 飞机状态不会发生变化，不需做任何准备

答案:A.

24. 无人机在遥控下降中，速度过大时，驾驶员应

- A. 适当减小带杆量，增大下滑角
- B. 适当增加带杆量，减小下滑角
- C. 顺其自然，让其自动恢复状态

答案:B.

25. 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.

26. 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.

27. 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.

28. 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.

29. 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.

30. 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

# AOPA无人机起降阶段操纵技术

- 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.

31. 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.

32. 遥控无人机平飞转弯过程中

- A. 注视地平仪，协调地向转弯方向压杆扭舵，形成一定坡度后，稳杆保持
- B. 注视地平仪，协调地向转弯反方向压杆扭舵，形成一定坡度后，稳杆保持
- C. 注视地平仪，向转弯方向压杆，同时反方向扭舵

答案:A.

33. 遥控无人机平飞转弯过程中

- A. 转弯中，如果坡度过大，应协调地适当增加压杆扭舵量
- B. 转弯中，如果坡度过大，应协调地适当回杆回舵
- C. 转弯中，如果坡度过小，应协调地适当回杆回舵

答案:B.

34. 遥控无人机平飞转弯后段

- A. 当飞机轨迹方向离目标方向 10 度—15 度时，注视地平仪，根据接近目标方向的快慢，逐渐回杆
- B. 当飞机轨迹方向到达目标方向时，注视地平仪，逐渐回杆
- C. 当飞机轨迹方向超过目标方向 10 度—15 度时，注视地平仪，逐渐回杆

答案:A.

35. 遥控无人机转弯时产生偏差的主要原因不包括

- 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. 天气状况不佳

答案:C.

36. 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.

37. 起落航线的重要组成部分应急航线相关内容不包括

- A. 检查飞行平台、发动机、机上设备的故障状态、油量、电量
- B. 决定着陆场或迫降场

# AOPA无人机起降阶段操纵技术

C. 任务执行情况

答案:C.

38. 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.

39. 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.

40. 无人机着陆目测须重点决断着陆方向和

- A. 一转弯位置
- B. 二转弯位置
- C. 三四转弯位置

答案:C.

41. 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.

42. 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.

43. 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.

# AOPA无人机起降阶段操纵技术

44. 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.

45. 遥控无人机着陆时

- A. 逆风较大时，目测容易高（即推迟接地）
- B. 逆风较大时，目测容易低（即提前接地）
- C. 逆风对着陆没有影响

答案:B.

46. 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.

47. 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.

48. 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
- C. 等飞机降到较低高度时再做偏差调整

答案:B.

49. 遥控无人机着陆时，修正目测偏差

- A. 偏差大，加、收油门量相应大一些
- B. 偏差大，加、收油门量相应小一些
- C. 不必调整

答案:A.

50. 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.

# AOPA无人机起降阶段操纵技术

51. 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. 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:B.

52. 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:A.

53. 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.

54. 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. 顺风较大
- B. 逆风较大
- C. 无风情况

答案:B.

55. 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.

56. 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.

57. 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

# AOPA无人机起降阶段操纵技术

- 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.

58. 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. 顺风较大
- B. 逆风较大
- C. 无风情况

答案:A.

59. 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:B.

60. 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.

61. 遥控无人机着陆时，收油门的基本要领是

- A. 适时、柔和
- B. 适时、快速
- C. 跟着感觉操作

答案:A.

62. 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.

63. 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

答案:A.

- A. 拉杆稍早些
- B. 拉杆稍晚些
- C. 还按正常时机拉杆

答案:A.

65. 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. 下降快，拉杆应慢一些
- B. 下降快，拉杆应快一些
- C. 还按正常时机拉杆

答案:B.

66. 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.

67. 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.

68. 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.

69. 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，应停止拉杆或减小拉杆量，让飞机下沉
- 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，应停止继续拉杆

答案:A.

70. 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.

71. 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

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/557063026004006151>