

2025 理论考试无人机操作员考试题库

第一部分 单选题(150 题)

- 1、下面关于悬停操纵说法错误的是（ ）。
- A、悬停时的姿态是各气动力和力矩以及重量、重心配平的结果，是唯一的
 - B、在悬停中，要保持直升机没有前后移位，必须使纵向力和俯仰力矩平衡
 - C、悬停时气动力自动保持平衡，无需频繁操纵
 - D、以上均不正确

【答案】：C

- 2、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

- 3、在对无人机电动系统组装时，依据所选电动机的最大额定电流选择所需（ ）。
- A、电池
 - B、电动机
 - C、电调
 - D、飞控

【答案】：C

- 4、飞机中常见大功率电源线有电池电源线、电机相线和（

），其他低功率细电源线可和信号线一起布线。

- A、无线数据传输（无线数传）系统线
- B、电子调速器（电调）控制线
- C、电子调速器（电调）电源线
- D、无线图像传输（无线图传）系统线

【答案】：C

5、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

6、锂电池的使用寿命主要是充放电次数，达到规定使用寿命或出现充电明显延时或最大电量低于标称值（ ）以上的电池，不建议继续使用。

- A、0.05
- B、0.1
- C、0.2
- D、0.25

【答案】：B

7、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、最大俯仰角
- B、最大转弯半径
- C、最小转弯半径
- D、以上均不正确

【答案】：A

8、旋翼无人机最主要的操纵面是（

)。

- A、尾桨
- B、副翼
- C、方向舵
- D、旋翼

【答案】：D

9、为了解决大速度下空气压缩性的影响和噪音问题，可以对桨叶进行何种操作（ ）。

- A、把桨叶尖部作成后掠行
- B、采用矩形桨叶
- C、采用尖削桨叶
- D、以上均不正确

【答案】：A

10、在目视范围内，操控手应密切观察无人直升机（ ）及周围环境变化，异常情况下，操控手可手动接管控制无人直升机。

- A、机架
- B、脚架
- C、光电吊舱
- D、飞行姿态

【答案】：D

11、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

12、目前世界上无人机的频谱使用主要集中在（ ）。

- A、UHF、L 和 C
- B、VHF

C、任意

D、以上均不正确

【答案】：A

13、在固定翼无人机中，无人机的飞行姿态是通过调节各个（ ）来实现的。

- A、固定翼
- B、电机
- C、电调
- D、舵面

【答案】：D

14、指挥控制与（ ）是无人机地面站的主要功能。

- A、飞行状态监控
- B、任务规划
- C、飞行视角显示
- D、以上均不正确

【答案】：B

15、在保障无人机飞行安全的基础上，为无人分配最高效的故障处置策略，例如，分配高度源故障和位置源故障的首选策略分别是（ ）。

- A、航迹返回和迫降
- B、定高盘旋和航向返回
- C、迫降和航向返回
- D、航迹返回和航向返回

【答案】：D

16、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

17、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

18、旋翼无人机在空中飞行时具有（ ）个自由度。

- A、3
- B、6
- C、9
- D、以上均不正确

【答案】：B

19、空域是航空器运行的环境，也是宝贵的国家资源国务院中央军委十分重视我国民用航空交通管制的建设工作，目前正在推进空域管理改革预计划分三类空域为（ ）。

- A、管制空域、监视空域和报告空域
- B、管制空域、非管制空域和特殊空域
- C、管制空域、非管制空域和报告空域
- D、监视空域、非监视空域和报告空域

【答案】：A

20、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

21、直升机在前飞时桨叶在什么方位迎角最大？（

)

- A、180° 方位
- B、90° 方位
- C、270° 方位
- D、以上均不正确

【答案】： C

22、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

23、已知一款多旋翼为四旋翼设计，推重比为 2，单电机最大推力为 3kg，其标准起飞重量是多少 kg（
）。

- A、8
- B、7
- C、6
- D、4

【答案】： C

24、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

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、上升至预定高度前 10-20 米时，开始改平飞
- C、超过预定高度 10-20 米时，开始改平飞
- D、以上均不正确

【答案】：B

26、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

27、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

28、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
- D、以上均不正确

【答案】：A

29、高压线路的电线覆冰首先在（ ）生长，如风向不发生大的变化，迎风面上覆冰厚度会继续增加。

- A、导线两端
- B、导线下方
- C、迎风面上

D、背风面上

【答案】：C

30、固定翼 90 度转弯风力对飞机影响（ ）。

- A、顺风大
- B、逆风大
- C、一样
- D、以上均不正确

【答案】：C

31、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

32、电调的输出电流必须（ ）电动机的最大电流。

- A、等于
- B、大于
- C、小于
- D、不等于

【答案】：B

33、电调是连接飞控与电机的部件，主要功能是接收飞控发出的信号，再将控制信号转换为（ ），调节电机转速，从而影响和控制飞行器的飞行状态。

- A、电压的大小
- B、电流的大小
- C、脉冲信号
- D、光波信号

【答案】：B

34、下面关于 M600 所使用电池的参数准确的是（ ）。

- A、6S 4600MAH 20C

LIPO

B、6S 5700MAH 20C LIPO

C、6S 6000MAH 20C LIPO

D、12S 12000MAH 20C LIPO

【答案】：B

35、（ ）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

36、电机在焊接插头时，应该先对线头和插头分别（ ），然后再焊接。

A、上锡

B、清洗

C、预热

D、上助焊剂

【答案】：A

37、模型飞机使用的双向对称线性热收缩聚酯薄膜，通常称为（ ），是轻型高强度、高收缩性双向拉伸聚酯薄膜。

A、热缩薄膜

B、双向薄膜

C、线性薄膜

D、聚酯薄膜

【答案】：A

38、飞行器与返航点超过（ ）米才可以启动返航锁定？（ ）

A、5 米

B、10 米

C、15

米

D、20 米

【答案】：A

39、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

40、设备运维单位提前建立各型无人机巡检系统正常以及备选起飞和（ ），由工作许可人在地图上进行标注，并及时更新。

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】：D

41、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

D、以上均不正确

【答案】：B

42、无人直升机飞行过程中应避免进行超出其（ ）的飞行。

A、飞行高度

B、飞行距离

C、性能指标

D、遥控信号

【答案】：C

43、“卫星接收信号强度符合要求，确认任务规划正确无误，数据上传和下传工作正常”是（ ）的工作内容之一。

- A、飞行器整体目视检查
- B、遥控器检查
- C、地面站检查
- D、环境与飞行场地检查

【答案】：C

44、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

45、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

46、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
- D、以上均不正确

【答案】：B

47、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

48、地面与通信车之间的交流电压为 220V，经整流、滤波等一系列处理之后成为近（ ）的高压直流电，通过系留电缆输送至无人机。

- A、600V
- B、400V
- C、500V
- D、450V

【答案】： B

49、新出厂或组装后首次投入飞行的旋翼飞机，应在正式飞行之前进行（ ）。

- A、有桨调试
- B、无桨调试
- C、充电
- D、放电

【答案】： B

50、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

51、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

52、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

53、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

54、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

55、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

56、下列不属于在恶劣环境中使用过的飞机，进行清洁重点的选项是（ ）。

- A、电机
- B、飞控
- C、机架
- D、螺旋桨

【答案】：C

57、巡检作业区域出现其他飞行器或飘浮物时，应（ ），在确保安全后方可继续执行巡检作业，否则应采取避让措施。

- A、迅速采取措施保证无人机巡检系统安全
- B、立即评估巡检作业安全性
- C、立即控制无人机巡检系统降落
- D、立即控制无人机巡检系统返航

【答案】：B

58、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

59、飞行控制是指采用（ ）对无人机在空中整个飞行过程的控制

。

A、遥感方式

- B、遥测方式
- C、遥控方式
- D、以上均不正确

【答案】：C

60、用下滑有利速度下滑，飞机的（ ）。

- A、升阻比最大
- B、升力最大
- C、下滑角最大
- D、以上均不正确

【答案】：A

61、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

62、以下通用配置中，必须配置的是（ ）。

- A、模拟仿真培训系统
- B、图像拼接软件
- C、无人机避障系统
- D、一键返航功能

【答案】：D

63、轻小型无人机常用定距螺旋桨的尺寸通常用 $X \times Y$ 来表示，其中 Y 表示（ ）。

- A、桨径
- B、螺距

C、叶片数量

D、以上均不正确

【答案】： B

64、无人机驾驶员操纵无人机地面滑行时，下列描述正确的是（ ）。

- A、主要通过控制方向舵杆量操纵
- B、主要通过控制副翼杆量操纵
- C、主要通过控制升降舵杆量操纵
- D、以上均不正确

【答案】：A

65、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

66、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

67、4 轴飞行器飞行运动中有（ ）。

- A、6 个自由度，沿 3 轴移动，绕 3 轴转动
- B、4 个自由度，绕 4 个轴转动
- C、4 个自由度，沿 3 个轴移动
- D、以上均不正确

【答案】：A

68、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

69、以下哪种方式不属于无人机的起飞方式（ ）。

- A、空中投放
- B、火箭助飞
- C、手抛起飞
- D、垂直起飞

【答案】：A

70、多旋翼无人机的动力电机调速不采用（ ）的方法调速。

- A、电枢供电电压
- B、改变电机主磁通
- C、改变电枢回路总电阻
- D、改变外接电阻

【答案】：D

71、X 模式 4 轴飞行器从悬停转换到前进，那两个轴需要加速（ ）。

- A、右侧两轴
- B、左侧两轴
- C、后方两轴
- D、以上均不正确

【答案】：C

72、（

是指通过遥控器屏幕可以查看各个通道的工作状态，也可以分辨通道的正反相。

- A、舵量显示
- B、舵机相位
- C、相位功能
- D、定向功能

【答案】：A

73、固定翼无人机配平主要考虑的是（ ）沿纵轴的前后位置。

- A、气动焦点
- B、发动机
- C、重心
- D、以上均不正确

【答案】：C

74、视距内飞行定义中的高度，一般是指人、机相对高度不超过起飞点（ ）米。

- A、100 米
- B、120 米
- C、500 米
- D、1000 米

【答案】：B

75、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

76、以下是共轴双旋翼直升机的优点的是（ ）。

- A、操作结构简单

B、自转下滑性能优异

C、纵向尺寸小

D、以上均不正确

【答案】： C

77、下列哪一项是飞行重规划要考虑的内容（ ）。

- A、已知威胁区域
- B、未知威胁区域
- C、无人机自身约束条件
- D、以上均不正确

【答案】：B

78、（ ）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、飞行航迹
- C、地理位置
- D、以上均不正确

【答案】：A

79、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
- D、以上均不正确

【答案】：C

80、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

81、多旋翼无人机为保证机身稳定防止机身自旋，相对旋翼转动方向（ ）。

- A、相同
- B、相反
- C、垂直
- D、水平

【答案】：A

82、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

83、以下地面链路天线哪一种是定向天线（ ）。

- A、八木天线
- B、鞭状天线
- C、三叶草天线
- D、以上均不正确

【答案】：A

84、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

85、以下那一项是无人飞行器的英文缩写（

)。

- A、UAU
- B、ATC
- C、AUV
- D、UAV

【答案】：D

86、关于图传信号丢失有可能是什么原因造成，以下哪项表述最全面（ ）。

- A、遥控器天线未展开
- B、飞手背对着飞行器
- C、遥控器与飞行器中间隔有障碍物
- D、其他全是

【答案】：D

87、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

88、（ ）不属于垂直起降固定翼无人机主要组成部分。

- A、外翼段
- B、中翼段
- C、尾翼
- D、上翼段

【答案】：D

89、组装固定翼无人机后进行试飞，如果发现飞机偏航，首先要检查的位置是（ ）。

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/558054003004007046>