AOPA无人机考试理论题库

第一部分　单选题(200题)

1、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

2、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

3、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

4、若一架无人机在飞行中可以进行舵面遥控，但无实时图像信号，地面站有各类仪表信息，但无法编辑航点航线，请问该无人机的遥控器（　　）正常，图传（　　）故障，数据电台（　　）正常，（

）故障。
A、下行链路、上行链路、下行链路、上行链路
B、 上行链路、下行链路、下行链路、上行链路
C、 上行链路、上行链路、下行链路、下行链路
D、以上均不正确
【答案】：B

5、现场禁止使用可能对无人机造成干扰的（　　）。
A、遥控系统
B、图传系统
C、任务设备
D、电子设备
【答案】：D

6、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

7、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

8、爬升的注意事项，正确的是（　　）。
A、飞行员不应以垂直上升作为主要的飞行方式
B、垂直上升中，保持直升机状态比较容易
C、要进入回避区

D、标准

【答案】：A

9、无人机前轮偏转的目的（　　）。
A、保证飞机滑行转弯和修正滑跑方向
B、前轮摆振时减小受力
C、主要是为了地面拖飞机
D、以上均不正确
【答案】：A

10、四旋翼桨叶安装必须区分正反桨、相邻位置桨叶相反、对角之间转向相反和（　　）。
A、桨叶安装牢固
B、按顺时针安装
C、按逆时针安装
D、安装螺丝加垫圈
【答案】：A

11、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
D、以上均不正确
【答案】：B

12、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

13、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

14、飞行控制系统（自驾仪）安装水平面应与（　　）。
A、机翼平面平行
B、水平尾翼平面平行
C、机身水平面平行
D、随意安装
【答案】：C

15、多轴飞行器的操纵不包括（　　）。
A、俯仰操纵
B、航向操纵
C、周期变距
D、以上均不正确
【答案】：C

16、无人机系统通讯链路主要包括：指挥与控制、感知和规避、（）三种。
A、空中交通管制
B、视频通信
C、通信中继
D、以上均不正确
【答案】：A

17、关于电调的主要作用，下面描述正确的是（　　）。
A、驱动电机运转
B、接收飞行信号
C、存储飞行数据
D、调节飞行的姿态
【答案】：A

18、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

19、位置传感器用于感受无人机的位置，是飞行轨迹控制的必要前提（　　）是典型的位置传感器。
A、角速率传感器
B、加速度传感器
C、GPS 卫星导航接收机
D、以上均不正确
【答案】：C

20、飞行驾驶员姿态遥控模式下操纵无人机下降时，下列正确的操纵是（　　）。
A、如俯角过小，应柔和地向后带杆
B、如俯角过小，应柔和地向左压杆
C、如俯角过小，应柔和地向前顶杆
D、以上均不正确
【答案】：C

21、无人机的GPS模块因损坏需进行替换，替换后重新安装，其位置距离螺旋桨有一定要求，下面安装位置正确的是（　　）。
A、距离螺旋桨12cm
B、距离螺旋桨8cm
C、距离螺旋桨5cm
D、安装在机体正下方
【答案】：A

22、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

23、悬停状态的六轴飞行器如何实现向前移动（　　）。
A、纵轴右侧的螺旋桨减速，纵轴左侧的螺旋桨加速
B、横轴前侧的螺旋桨减速，横轴后侧的螺旋桨加速
C、横轴前侧的螺旋桨加速，横轴后侧的螺旋桨减速
D、以上均不正确
【答案】：B

24、X型四轴逆时针偏航时，其1、2号电机的动作应该是（　　）。
A、减速、加速
B、减速、减速
C、加速、减速
D、加速、加速
【答案】：A

25、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

26、影响直升机起飞载重量的主要因素不包括（　　）。
A、机场标高，空气湿度
B、风速和风向
C、上反效应场地面积和周围障碍物
D、以上均不正确
【答案】：C

27、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

28、在对无人机电动系统组装时，参照电路的稳定电流，并根据整机的重量要求选择合适的（　　）。
A、电池
B、电动机
C、电调
D、飞控
【答案】：A

29、无人机更换舵角时，以下各部件中只有（　　）的活动面适合安装。
A、机身
B、副翼

C、襟翼

D、机臂

【答案】：B

30、固定翼无人机舵机如果不处于中立位置时，则可能在无人机起飞后产生（　　），而中立微调则是修改舵机中立位置的设置。

A、加速

B、减速

C、偏移

D、无法起飞

【答案】：C

31、（　　）是在无人机执行任务前，由地面控制站制定的，主要是综合任务要求、地理环境和无人机任务载荷等因素进行规划，其特点是约束和飞行环境给定，规划的主要目的是通过选用合适的算法谋求（　　）飞行航迹。

A、预先规划，全局最优

B、实时规划，航程最短

C、航迹规划，航时最短

D、以上均不正确

【答案】：A

32、飞机在起飞着陆前放下襟翼的作用是（　　）。

A、增加升力

B、增加阻力

C、增大摩擦力

D、增大升力的同时增加阻力

【答案】：D

33、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

34、自主飞行时，油门应该处于什么位置？（　　）
A、中立位偏上
B、中立位偏下
C、中立位
D、以上均不正确
【答案】：C

35、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

36、起飞前，操作人员应逐项开展设备检查、系统自检、（　　）确保无人机处于适航状态。
A、天气检查
B、航线检查
C、地面检查
D、空域检查
【答案】：B

37、下列选项中，关于气温影响飞机滑跑距离说法正确的是（

）。
A、气温高时，空气密度小，飞机增速慢，飞机的离地速度增大，起飞滑跑距离要长
B、气温低时，空气密度小，飞机增速快，飞机升力减小，起飞滑跑距离要长
C、气温高时，空气密度大，飞机增速快，飞机升力增大，起飞滑跑距离要短
D、气温低时，空气密度大，飞机升力减小，起飞滑跑距离增加。
【答案】：A

38、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

39、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

40、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

41、检查无刷电机动平衡是否良好的方法描述正确的是（　　）。

A、电机不带螺旋桨进行旋转

B、电机带动螺旋桨进行旋转

C、用手转动电机

D、将飞行器起飞，感受飞行器机身振动

【答案】：A

42、垂直起降固定翼无人机外翼段主要为无人机提供（　　），外翼段上装有副翼，控制无人机的滚转运动。
A、起降动力
B、升力
C、重力
D、推力
【答案】：B

43、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

44、无人机巡检作业人员应具有（　　）年以上高压输电线路运行维护经验。
A、1
B、2
C、3
D、4
【答案】：B

45、微型无人机，是指空机重量小于（　　）千克的无人机？
A、0.25 千克
B、0.20 千克
C、0.15 千克
D、0.35 千克
【答案】：A

46、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、针对此情况，无需做相关动作
C、减小油门以保持空速
D、以上均不正确
【答案】：C

47、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

48、遥控器中升降舵、副翼、方向舵、油门控制通道的英文缩写分别正确的是（　　）。
A、ELE，AIL，RUD，THR
B、 ELE，THR，RUD，AIL
C、 RUD，AIL，ELE，THR
D、以上均不正确
【答案】：A

49、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
D、以上均不正确
【答案】：B

50、活塞发动机中，CDI 系统属于（　　）的一部分。
A、排气系统
B、进气系统

C、点火系统
D、以上均不正确
【答案】：C

51、多轴左右平移时，飞机姿态是绕哪根轴发生变化？（　　）
A、纵轴
B、横轴
C、立轴
D、以上均不正确
【答案】：A

52、飞机飞行时感受到气流的冲击力量，即动压，与空气静止时的压力相比，从而转换出飞机空速需要用到的传感器是（　　）。
A、姿态传感器
B、高度传感器
C、空速传感器
D、位置传感器
【答案】：C

53、导航子系统功能是向无人机提供（　　）信息，引导无人机沿指定航线安全、准时、准确的飞行。
A、高度、速度和位置
B、角速度
C、角加速度
D、温度、湿度
【答案】：A

54、螺旋桨叶本身是扭转的，因此桨叶角从毂轴到叶尖是变化的最大安装角或者最大桨距在（　　）。
A、叶尖处
B、桨叶中部
C、毂轴处
D、以上均不正确
【答案】：C

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、多旋翼 1.1 米轴距代表什么意思？（　　）
A、对角电机之间的直径距离为 1.1 米
B、相邻电机之间的直径距离为 1.1 米
C、对角电机之间的半径距离为 1.1 米
D、以上均不正确
【答案】：A

57、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

58、遥控器接收机和发射机对频调试中，对码完成后 ID 编码存储在（）内。
A、发射机
B、接收机
C、遥控器
D、舵机
【答案】：B

59、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

60、民用无人机上的舵机一般输出行程为（　　）。
A、正负 120 度
B、正负 45 度
C、正负 20 度
D、以上均不正确
【答案】：C

61、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

62、“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

63、视距内运行指无人机驾驶员或无人机观测员与无人机保持直接目视视觉接触的操作方式，航空器处于驾驶员或观测员目视视距内半径（

）米，相对高度低于120米的区域内。
A、300
B、500
C、700
D、1000
【答案】：B

64、姿态遥控模式下操纵无人机爬升，俯仰角偏高时，下列正确的操纵是（　　）。
A、应柔和地向右扭舵
B、应柔和地向后带杆
C、应柔和地向前顶杆
D、以上均不正确
【答案】：C

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、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

67、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

68、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

69、发射机的天线是可调整的，飞行过程中若天线直接对着无人机，这可能会（　　）接收机信号强度。

A、增强

B、过滤

C、屏蔽

D、减弱

【答案】：D

70、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

71、捉取系统中安装舵机时，应该先把（

）复位，防止上电后舵机超限损坏机械手。
A、压力传感器
B、舵机
C、机械爪
D、丝杆
【答案】：B

72、翼载荷是无人机（　　）升力面所承受的气动力载荷翼载荷可衡量飞行中机翼的受载状况，直接影响到无人机的飞行性能。
A、单位体积
B、单位长度
C、单位面积
D、单位高度
【答案】：C

73、侧风中着陆，为了修正偏流，可以采用既修正了偏流，又使飞机的升阻比不减小的（　　）。
A、改变航向法
B、改变航向法和侧滑法相结合
C、侧滑法
D、以上均不正确
【答案】：A

74、是否装有（　　）也是无人驾驶航空器区别于普通航空模型的重要标志。
A、定位系统
B、飞控系统
C、电力系统
D、动力系统
【答案】：B

75、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

76、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
B、发现有拉低的趋势，应停止拉杆或减小拉杆量
C、发现有拉低的趋势，应推杆
D、以上均不正确
【答案】：A

77、以下无人机中，需要跑道起降的是（ ）？
A、固定翼无人机
B、无人直升机
C、多旋翼无人机
D、六轴飞行器
【答案】：A

78、下列关于使用遥控器注意事项错误的是（ ）。
A、电源检查及充电
B、做好日常保养
C、拉距离试验
D、有桨开机试验
【答案】：D

79、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

80、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

81、有些无人机通过（　　）加速到发射速度。
A、引力
B、重量
C、导轨或轨道
D、加速度
【答案】：C

82、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

83、遥控器、图传、地面站与飞行器之间数据链路分别是（　　）。
A、上行链路、下行链路、上行链路
B、上行链路、下行链路、上下行链路并存
C、下行链路、下行链路、上行链路
D、以上均不正确
【答案】：B

84、无人机装配报告编制主要包括括装配工序、装配标准、（

）、装配工具、装配材料清单和装配安全规范。

A、装配进度表

B、装配复检表

C、装配时间

D、装配图

【答案】：B

85、用万用表检测无人机黏合后防打火头和接头外壁之间的电阻值，以下哪个阻值是正常的？（　　）

A、1.2Ω

B、2.5Ω

C、3.3Ω

D、6.3Ω

【答案】：D

86、（　　）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

87、无人机配平的主要考虑是重心沿（　　）的前后位置。

A、纵轴

B、横轴

C、立轴

D、以上均不正确

【答案】：A

88、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

89、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

90、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

91、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

92、关于失速，下面哪个说法是不正确的？（　　）

A、机翼迎角超过临界角，导致升力急剧降低的飞行状态称为失速

B、直升机飞速度过快，可能导致后行旋翼出现失速

C、失速会导致升力急剧减小，阻力系数缓慢减小

D、以上均不正确

【答案】：C

93、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

94、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、电池平衡充线
D、电机线
【答案】：A

95、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

96、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

97、任务规划由（

）等组成。
A、任务接收、姿态控制、载荷分配、航迹规划、航迹调整和航迹评价
B、任务理解、环境评估、任务分配、航迹规划、航迹优化和航迹评价
C、任务分配、姿态控制、导航控制、航迹规划、航迹调整和航迹评价
D、以上均不正确
【答案】：B

98、固定翼无人机的副翼负责完成无人机的（　　）动作。
A、横滚
B、俯仰
C、偏航
D、以上均不正确
【答案】：A

99、固定翼无人机的基本飞行性能，起飞距离指从开始滑跑到飞机越过安全高度时所经过的水平距离，影响起飞距离的因素中错误的是（）。
A、飞机起飞重量
B、发动机的推力
C、减小迎角
D、爬升角
【答案】：C

100、无人机重新起飞测试时，出现某台或多台电动机起动微调级时起动不一致的情况，此时首先需要（　　），直到所有电动机能够同步起动和停止。
A、更换飞控
B、重新校准油门行程
C、更换接收机
D、拆卸螺旋桨
【答案】：B

101、巡检作业区域出现雷雨、（

）等突变天气或空域许可情况发生变化时，应采取措施控制无人直升机返航或就近降落。

A、低温

B、大雾

C、高温

D、大风

【答案】：D

102、为了使固定翼无人机飞行中俯仰为矩平衡，电动机相对无人机纵轴一般有向下（　　）的下拉安装角。

A、1～1.5°

B、1.5～3°

C、3～4.5°

D、5.5～6°

【答案】：B

103、操纵无人机时，若迎角超过临界迎角，升力系数将会（　　）。

A、迅速增大

B、迅速减小

C、缓慢增大

D、以上均不正确

【答案】：B

104、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

D、以上均不正确

【答案】：A

105、较陡山坡线路区段采取单侧巡检方式，无人机应处于山坡、线路（

）侧。
A、上
B、外
C、里
D、下
【答案】：B

106、地球自转产生的地球自转偏向力对风向产生影响，下列哪个是正确的？
A、北半球，地球自转偏向力使得气流向左偏转
B、 北半球，地球自转偏向力使得气流向右偏转
C、 北半球，地球自转偏向力使得气流先向右再向左偏转
D、以上均不正确
【答案】：B

107、下面哪个单位领导全国的飞行管制工作（　　）。
A、国务院
B、民航局
C、国务院、中央军委空中交通管制委员会
D、中央军委
【答案】：C

108、如果数据链路上行中断，会发生（　　）的后果。
A、无人机退出地面站控制模式
B、不能获取无人机状态信息
C、无法在线重规划航线航点及发送任务指令
D、以上均不正确
【答案】：C

109、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

D、以上均不正确

【答案】：A

110、同航线同重量，哪种受风力影响最小？（　　）
A、速度快
B、 速度慢
C、 速度比重
D、以上均不正确
【答案】：A

111、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

112、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

113、关于航向锁定功能，下列描述正确的是（　　）。
A、飞行器始终按机头为前向飞行
B、飞行器按锁定前的机头朝向为前向飞行
C、需将遥控器切换到 S 档
D、需将遥控器切换到 A 档
【答案】：B

114、遥控无人机着陆时，如果飞机处于逆侧风时（

）。
A、地速增大，收油门下滑和四转弯时机均应适当提前
B、地速减小，收油门下滑和四转弯时机均应适当延后
C、地速增大，收油门下滑和四转弯时机均应适当延后
D、以上均不正确
【答案】：B

115、垂直起降固定翼无人机中翼段连接（　　）和外翼段，悬停动力臂安装在中翼段上，无人机的悬停动力系统全部集中在悬停动力臂上，为无人机提供起降动力。
A、外翼段
B、尾翼
C、机身
D、悬停动力臂
【答案】：C

116、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

117、6045R 螺旋桨，45 什么意思，是 CW 桨还是 CCW 桨？（　　）
A、螺距、正桨
B、螺距、反桨
C、直径、反桨
D、以上均不正确
【答案】：B

118、多旋翼无人机自动驾驶状态下，安全下降速率应该是哪一个？（

）
A、2 米/秒
B、8 米/秒
C、5 米/秒
D、以上均不正确
【答案】：A

119、以大疆产品为例，假设飞行器处于操作员正上方，当前飞行高度为 250 米，距离为 5 米，DJIGO 提示“遥控器信号微弱”时，操作员应如何处理（　　）。
A、无需理会，飞行器可自行修复信号
B、继续上升飞行器，高度越高信号越好
C、原地悬停飞行器，重启遥控器
D、操作员将遥控器天线摆放至平行于地面
【答案】：D

120、无人机系统中，起降操作手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
D、以上均不正确
【答案】：C

121、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

122、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

123、航测固定翼无人机在不同的大气环境下飞行测试必须校准（）传感器。
A、气压计
B、全球定位系统（GPS）
C、磁罗盘
D、角速度计
【答案】：A

124、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

125、（　　）包括携带的传感器类型、摄像机类型和专用任务设备类型等，规划设备工作时间及工作模式，同时需要考虑气象情况对设备的影响程度。
A、任务规划
B、载荷规划
C、任务分配
D、以上均不正确
【答案】：B

126、传感器主要是采集目标数据信号的装置，监视目标位置变化使用的传感器是（

）。
A、双目传感器
B、超声波传感器
C、光流传感器
D、GPS 接收机
【答案】：D

127、使用返航锁定时，遥控器横滚杆向左打杆，飞行器将？（　　）
A、向左曲线飞行
B、向左沿直线飞行
C、向右曲线飞行
D、向右沿直线飞行
【答案】：A

128、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

129、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

130、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

131、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

132、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

133、围绕多轴飞行器立轴的是什么运动（　　）。
A、滚转运动
B、俯仰运动
C、偏航运动
D、以上均不正确
【答案】：C

134、小型固定翼飞机的主要部件包括（　　）起落装置和动力装置。
A、机体
B、机翼
C、机械臂
D、云端
【答案】：A

135、遥控无人机着陆时（

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/586205044212011052