

AOPA 无人机理论考试题库

第一部分 单选题(200 题)

1、GPS 的 3 个主要功能是（ ）。

- A、高度速度经纬度
- B、高度速度（地速）位置
- C、高度速度（空速）位置
- D、以上均不正确

【答案】：B

2、无人机怎么飞最省油或最省电？（ ）

- A、匀速
- B、高速
- C、低速
- D、以上均不正确

【答案】：A

3、已经实际飞行的航线应及时存档，并标注（ ）信息。

- A、区域坐标
- B、任务区域
- C、特殊区段
- D、警示区域

【答案】：C

4、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

5、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

6、无人机驾驶员操纵无人机定高平飞时，下列操纵正确的是（ ）。

- A、如航迹方向偏离目标超过 5° ，应协调地压杆扭舵，使飞机对正目标，然后改平坡度
- B、如航迹方向偏离目标超过 5° ，应柔和地向偏转的方向适当扭舵杆
- C、如航迹方向偏离目标超过 5° ，应缓慢地向偏转的反方向适当扭舵杆
- D、以上均不正确

【答案】：A

7、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

8、任务分配提供可用的无人机资源和着陆点的显示，辅助操作人员进行（ ）。

- A、载荷规划、通信规划和目标分配
- B、链路规划、返航规划和载荷分配
- C、任务规划、返航规划和载荷分配
- D、以上均不正确

【答案】：A

9、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

10、无人机越往高空飞行（飞行速度不变），飞行所获得的（ ）就越小。

- A、升力
- B、重力
- C、推力
- D、以上均不正确

【答案】：A

11、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

12、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

13、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

14、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

15、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

16、遥控无人机平飞转弯时（ ）。

- A、转弯中，如果坡度过大，应协调地适当回杆回舵
- B、转弯中，如果坡度过小，应协调地适当回杆回舵
- C、转弯中，如果坡度过大，应协调地适当增加压杆扭舵量
- D、以上均不正确

【答案】：A

17、飞机重心位置的表示方法是（ ）。

- A、用重心到平均几何弦后缘的距离和平均几何弦长之比的百分数来表示
- B、用重心到机体基准面的距离和平均气动力弦长之比的百分数来表

示
C、

用重心到平均气动力弦前缘的距离和平均气动力弦长之比的百分数来表示

D、以上均不正确

【答案】：C

18、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

19、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

20、属于减升装置的辅助操纵面是（ ）。

A、扰流板

B、副翼

C、前缘缝翼

D、以上均不正确

【答案】：A

21、遥控直升机在动力停滞状态，靠旋翼与空气相互作用维持直升机保持飞行的过程，称为（ ）飞行。

A、维持

B、自旋

C、滑行

D、以上均不正确

【答案】：B

22、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

23、无人机系统的机长是指（ ）。

- A、协作操控无人机的人
- B、负责整个无人机系统运行和安全的驾驶员
- C、操控无人机的人
- D、以上均不正确

【答案】：B

24、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

25、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

26、一般来说，油动民用无人机与电动民用无人机在冬天飞行时的航时特点是（ ）。

- A、油动航时比夏天长；电动航时比夏天短
- B、油动航时比夏天短；电动航时比夏天长
- C、油动航时比夏天长；电动航时也比夏天长
- D、以上均不正确

【答案】：A

27、无人机着陆目测须重点决断着陆方向和（ ）。

- A、三四转弯位置
- B、一转弯位置
- C、二转弯位置
- D、以上均不正确

【答案】：A

28、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

29、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

30、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

31、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

32、（ ）无人机侦察监测区域应预先标注，主要包括任务区域范围，侦察监测范围对象等。

- A、场地标注
- B、任务区域标注
- C、警示标注
- D、以上均不正确

【答案】：B

33、电调是多旋翼无人机最重要的部件之一，不属于飞行器电调功能的是（ ）。

- A、变压供电
- B、电机调速
- C、实时电机反转
- D、以上均不正确

【答案】：C

34、众所周知，物体运动的速度是一个矢量，关于飞行过程中空速与地速的关系，下列正确的是（ ）。

A、正侧风时，空速=地速

B、

无论何时，空速+风速=地速

C、逆风时，空速<地速

D、以上均不正确

【答案】：B

35、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

36、多旋翼无人机飞行控制系统（自驾仪）固件升级时，为保持（ ）稳定，应使用 USB 数据线连接飞行控制系统（自驾仪）进行固件升级。

A、全球定位系统（GPS）信号

B、动力电机

C、飞行姿态

D、数据传输

【答案】：D

37、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

38、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

39、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

40、遥控无人机着陆时，关于顺风着陆描述正确的是（ ）。

- A、地速较大，平飘距离较长
- B、地速较小，平飘距离较短
- C、地速正常，平飘距离正常
- D、以上均不正确

【答案】：A

41、未按照国家有关规定经特别批准，（ ）航空器不得飞入空中禁区和临时空中禁区。

- A、军用
- B、民用
- C、临时
- D、任何

【答案】：D

42、无人机在室外作业时，没有按照指定位置悬停，而是不受控制自己飘走，应维修（ ）可以恢复其正常功能。

- A、陀螺仪
- B、飞控

C、水平仪

D、GPS 模块

【答案】： D

43、IMU 方向选择，即飞控安装方向选择，需要根据飞控实际的安装位置，选择正确的安装方向，错误的选择将会导致（ ）。

- A、起飞后向后飞
- B、起飞后向左飞
- C、起飞后向右飞
- D、严重的飞行事故

【答案】：D

44、不能在高压线、信号发射塔附近进行飞行的原因不包含的是？（ ）

- A、有可能对飞行器磁罗盘信号造成干扰
- B、会造成飞行器飞行效率下降
- C、有可能对飞行器遥控器信号造成干扰
- D、有可能造成飞行器失控

【答案】：B

45、无人机飞行时放下起落架，会使飞机（ ）。

- A、全机阻力减小
- B、全机阻力无明显变化
- C、全机阻力增大
- D、以上均不正确

【答案】：C

46、一般民用无人机所使用遥控器的频率是（ ）。

- A、2.4ZHZ
- B、2.4GHZ
- C、2.4WHZ
- D、以上均不正确

【答案】：B

47、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

48、遥控无人机固定翼当蒙皮上结霜（ ）。

- A、失速速率减小
- B、失速速率增加
- C、失速速率增大或减小
- D、以上均不正确

【答案】：B

49、（ ）是指从航线上的任意点转入安全返航通道或从安全返航通道转向应急迫降点或机场。

- A、安全着陆策略
- B、航线转移策略
- C、安全返航策略
- D、以上均不正确

【答案】：B

50、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

51、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

52、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

53、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

54、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

55、无人机（

）配平主要考虑是沿纵轴的前后位置。

- A、气动焦点
- B、发动机
- C、重心
- D、机翼

【答案】：C

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、逆风较大
- B、顺风较大
- C、无风情况
- D、以上均不正确

【答案】：B

57、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

58、飞行器的失控行为不包括的是（ ）。

- A、返航
- B、悬停
- C、下降
- D、上升

【答案】：D

59、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

60、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

61、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

62、航空器使用航路和航线，进入空域或者脱离空域，应当经（ ）同意。

- A、负责该航路和航线的飞行管制部门
- B、空中交通管理局下属的区域管制部门
- C、中国人民解放军空军
- D、中国民用航空总局或中国人民解放军空军

【答案】：A

63、关于固定翼无人机起飞类型，下列说法正确的是（ ）。

- A、在地面发射时，无人机使用较为广泛的发射方式是母机空中发射与零长发射
- B、垂直起降的固定翼无人机均安装有专用的辅助动力系统
- C、容器式发射装置是一种封闭发射装置，兼备发射与贮存无人机功能
- D、所有特种固定翼无人机也可采用垂直方式发射和回收

【答案】：C

64、在起飞过程中，地面站操作员通常每隔（

）向飞行操作员通报无人机当前飞行高度、速度等数据。

- A、5~10s
- B、1~5s
- C、10~15s
- D、15~20s

【答案】：A

65、同一架多旋翼飞行器，在同样做好动力匹配的前提下（ ）。

- A、两叶桨的效率
- B、三叶桨的效率
- C、两种桨效率一样高
- D、以上均不正确

【答案】：A

66、（ ）功能通常包括指挥调度、任务规划、操作控制、显示记录等功能。

- A、数据链路分系统
- B、无人机地面站系统
- C、飞控与导航系统
- D、以上均不正确

【答案】：B

67、姿态遥控模式下操纵无人机爬升，飞机爬升率过小时，下列正确的操纵是（ ）。

- A、柔和减小俯仰角
- B、柔和增大俯仰角
- C、迅速停止爬升
- D、以上均不正确

【答案】：B

68、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

69、（ ）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

70、无人机链路影响因素有自由空间损耗、大气衰减、雨雾衰减以及（ ）等。

- A、地形地貌衰减
- B、距离衰减
- C、多径效应
- D、以上均不正确

【答案】：C

71、要想飞机飞行更稳定，负载应（ ）。

- A、靠近重心安装
- B、尽量向下远离重心位置安装
- C、尽量向上远离重心位置安装
- D、以上均不正确

【答案】：A

72、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

73、遥控器（美国手）左侧摇杆向前推飞行器会做怎样动作（ ）。

- A、飞行器向前飞行
- B、飞行器向左飞行
- C、飞行器向上飞行
- D、飞行器逆时针旋转

【答案】：C

74、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、容易拉平低或者进入平飘时仰角较大
- B、对飞机无影响
- C、容易拉平高或者进入平飘时仰角较小
- D、以上均不正确

【答案】：A

75、以大疆产品为例，飞行器姿态数据中，“V.S”代表什么？

- A、飞行器与起飞点之间的相对高度
- B、飞行器与起飞点之间的水平距离
- 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】：C

76、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
- D、以上均不正确

【答案】：A

77、空机重量不包含（ ）的重量。

- A、云台相机
- B、电机
- C、电池
- D、桨叶

【答案】：A

78、以下哪个不是在系统菜单设置里的功能？（ ）

- A、Sound
- B、UserName
- C、function
- D、以上均不正确

【答案】：C

79、飞机场当地气温的变化，主要会影响以下哪种无人机的传感器。

- A、气压高度计
- B、磁罗盘
- C、速率陀螺
- D、以上均不正确

【答案】：A

80、无人机定高系统中气压计定高，高度每升高（ ）米，气压下降 1000Pa。

- A、1000

B、100

C、10

D、1

【答案】： B

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

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

【答案】：D

82、多轴飞行器飞控软件使用中要特别注意的事项，不包括（ ）。

- A、文件大小
- B、各通道正反逻辑设置
- C、版本
- D、以上均不正确

【答案】：A

83、多旋翼电调与电机如何匹配？（ ）

- A、电调的额定电压要比电机的最大电流高
- B、电调的额定电流要比电机的最大电流底
- C、电调的额定电流要比电机的最大电流高
- D、以上均不正确

【答案】：C

84、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

85、djipc 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

86、下列关于操作无人机禁止行为描述错误的是（ ）。

- A、禁止任何形式的载人操作
- B、禁止靠近及抓握飞行当中的无人机
- C、禁止操作无人机飞行至密集人群上空
- D、飞行中的无人机失控时可手接飞行器

【答案】：D

87、下面直升机旋翼的结构形式是无铰式旋翼的是（ ）。

- A、法国的"松鼠"直升机
- B、BO-105 直升机
- C、直-11 型直升机
- D、以上均不正确

【答案】：B

88、（ ）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

89、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、无风情况
- B、逆风较大
- C、顺风较大
- D、以上均不正确

【答案】：B

90、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

91、遥控器显示设置都可以调节是（ ）。

- A、对比度、亮度、息屏时间
- B、对比度、亮度、息屏时间、单位
- C、亮度、息屏时间、单位
- D、以上均不正确

【答案】：B

92、巡检作业前，根据相应（ ）和巡检任务编制无人直升机巡检作业指导书。

- A、性能
- B、机型
- C、航程
- D、载荷

【答案】：B

93、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

94、进行无人机飞行任务规划时下列哪一条不在考虑范围内（ ）

。

- A、禁飞区
- B、险恶地形
- C、飞机寿命
- D、以上均不正确

【答案】：C

95、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

96、无人机分类的方法多种多样，其中通常所说的固定翼无人机、多旋翼无人机、无人直升机是按照（ ）的方法来分类的。

- A、动力及能源
- B、控制方式
- C、平台结构
- D、续航时间

【答案】：C

97、维护保养人员应按要求（ ）按时开展日常维护、零件维修更换、大修保养和试验等工作。

- A、使用经验
- B、使用说明书
- C、飞行手册
- D、维护保养手册

【答案】：D

98、影响飞行的三大气象要素为（

)。

- A、气温、气压和空气湿度
- B、气温、风和云
- C、风、云和降水
- D、气温、风向、降水

【答案】：A

99、无人机的基本感度是什么感度？（ ）

- A、磁罗盘的感度
- B、姿态角的感度
- C、陀螺仪的感度
- D、以上均不正确

【答案】：C

100、在飞行中当发动机停车时，地面站会（ ）（飞机安装有转速传感器）。

- A、报警
- B、失控
- C、没有影响
- D、断开连接

【答案】：A

101、多旋翼无人机是指具有（ ）个及以上旋翼，能垂直起降、自由悬停的无人驾驶航空器。

- A、二
- B、三
- C、四
- D、五

【答案】：B

102、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

103、提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

104、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、飞行器未与飞行器连接
- C、遥控器需进行摇杆校准
- D、遥控未开启

【答案】：C

105、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

106、翼载荷（ ），飞行速度（

），无人机的机动性较差，但飞行阻力小，抗风性和穿透性较好。

- A、小，慢
- B、小，快
- C、大，慢
- D、大，快

【答案】：D

107、以大疆产品为例，关于飞行器返航点描述正确的是？（ ）

- A、返航点可在飞行中刷新
- B、返航点不可在飞行中刷新
- C、室内飞行时可刷新返航点
- D、GPS 信号弱时可刷新返航点

【答案】：A

108、巡航阶段地面站上显示的重要飞行信息不包括（ ）。

- A、电池电压
- B、飞行速度
- C、飞行控制系统状态
- D、位置

【答案】：C

109、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

110、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，如果飞机不下沉，应稍拉杆，使飞机下沉到预定高度
- B、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

C、发现有拉高的趋势，应推杆

D、以上均不正确

【答案】：B

111、活塞式发动机是将燃料在发动机气缸内部燃烧，将燃烧的化学能转变（ ）。

- A、动能
- B、热能
- C、机械能
- D、势能

【答案】：B

112、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

113、多旋翼无人机的特点是？（ ）

- A、机动灵活
- B、使用成本低
- C、结构简单
- D、其他全是

【答案】：D

114、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

115、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

116、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

117、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

118、空速明显大于地速的原因是（ ）。

- A、逆风
- B、顺风
- C、无风
- D、以上均不正确

【答案】：A

119、应急航线的主要目的是确保飞机安全返航，规划一条安全返航通道和（ ），以及（ ）

)。

- A、应急迫降点，安全返航策略
- B、应急迫降点，航线转移策略
- C、安全着陆点，安全着陆策略
- D、以上均不正确

【答案】：B

120、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

121、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

122、在以下应用中，多旋翼飞行器相对不适宜的应用是（ ）。

- A、航拍
- B、长距离航测
- C、灾情检测
- D、农业植保

【答案】：B

123、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

124、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

125、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

126、物体在空气中运动，或者空气在物体表面流过，空气都会对物体产生作用力，这种作用力被称为（ ）。

- A、空气阻力
- B、流体阻力
- C、空气动力
- D、升力

【答案】：C

127、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

128、() 主要包括起飞场地标注、着陆场地标注、应急场地标注，为操作员提供发射与回收以及应急迫降区域参考。

- A、场地标注
- B、任务区域标注
- C、警示标注
- D、以上均不正确

【答案】：A

129、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

130、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

131、电子调速器（电调）调参的方法有多种，使用遥控器的操作进行简单的设置、使用()调参、使用电调调参软件调参等。

- A、飞行控制系统（自驾仪）
- B、编程卡

C、电子调速器（电调）

D、电机与飞行控制系统（自驾仪）

【答案】：B

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/588075126121007040>