

2025 年无人机考试题库 A(含答案)

第一部分 单选题(200 题)

- 1、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

- 2、操作无人机起飞前，动力装置不需要检查的是（ ）。
- A、发动机稳定性检查
 - B、发动机生产日期
 - C、发动机油路检查
 - D、以上均不正确

【答案】：B

- 3、“十”字四方位平移训练科目中，由H点起飞，操控无人机匀速垂直上升至（ ）m高度，保持无人机姿态平稳，悬停1-3秒。
- A、1
 - B、1.5
 - C、3
 - D、7

【答案】：B

- 4、直线变高菱形航线飞行训练科目中，由H点起飞，控制好油门，操控无人机匀速垂直上升至（

) m 高度。

- A、1
- B、1.5
- C、3
- D、7

【答案】：B

5、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

6、螺旋桨安装在电动机上，多旋翼无人机安装的都是（ ）的螺旋桨。

- A、不可变
- B、可变
- C、可变总距
- D、不可变总距

【答案】：D

7、多轴飞行器（ ）。

- A、无自转下滑能力
- B、有部分自传下滑能力
- C、有自转下滑能力
- D、以上均不正确

【答案】：A

8、未来无人驾驶航空器地面控制站的发展不包括（ ）。

- A、友好的人机界面
- B、低成本
- C、一站多机

D、多样性

【答案】：D

9、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

10、无桨调试的基本目的是进行（ ），检查飞控、电调和电机是否可以正常通电。

- A、断电调试
- B、强电测试
- C、弱电测试
- D、通电测试

【答案】：D

11、无人机飞行人员在执行飞行任务时，应当随身携带（ ）。

- A、飞行记录本
- B、飞机适航证书
- C、驾驶员执照或合格证
- D、都不需要

【答案】：C

12、（ ）的内容包括出发地点、途径地点、目的地点的位置信息、飞行高度速度和需要到达的时间段。

- A、航线规划
- B、航迹规划
- C、任务规划
- D、以上均不正确

【答案】：A

13、小型无人机，是指空机重量不超过（ ）千克或者最大起飞重量不超过（

）千克的无人机，但不包括微型、轻型无人机。

- A、25，35
- B、15，35
- C、25，45
- D、15，25

【答案】：D

14、无人机配平的主要考虑是（ ）沿纵轴的前后位置。

- A、气动焦点
- B、发动机
- C、中心
- D、重心

【答案】：D

15、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

16、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

17、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

18、直升机在前飞时桨叶在什么方位迎角最小？（ ）

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

【答案】： B

19、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

20、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

21、自动驾驶仪中的陀螺是用来测量哪些物理量？（ ）

- A、飞机角速度或飞机姿态
- B、飞机角速率或飞机姿态角
- C、飞机角速度或飞机姿态角
- D、以上均不正确

【答案】： C

22、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

23、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

24、飞控系统通过调节四个电机的（ ）使四个旋翼间出现特定的转速差，从而实现飞行器的各种动作。

- A、姿态
- B、动力
- C、转速
- D、角度

【答案】：C

25、汽化器式活塞发动机在（ ）容易出现汽化器回火现象。

- A、热发动起动时
- B、油门收的过猛
- C、寒冷天气第一次起动时
- D、以上均不正确

【答案】：C

26、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

27、启动发动机时，遥控器的油门杆应置于（ ）。

- A、高速位置
- B、怠速位置
- C、中速位置
- D、以上均不正确

【答案】：B

28、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

29、下列属于多旋翼无人机性能优化主要措施的是（ ）。

- A、功能改造，如任务载荷系统改造
- B、检修维保，如故障检修、维护保养等
- C、美观改造，如颜色、LOG 等改造
- D、结构改造，如机体结构、减振、减噪等改造

【答案】：D

30、姿态遥控模式下操纵无人机爬升，飞机航向向左偏离时，下列正确的操纵是（ ）。

- A、应柔和地向右扭舵
- B、应柔和地向左扭舵
- C、应柔和地向前顶杆
- D、以上均不正确

【答案】：A

31、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

32、关于对飞行器摇杆模式进行更改，下面描述正确的是（ ）。

- A、将遥控器开启，利用 DJIGO 的遥控器设置功能进行改手，必须接通飞行器电源
- B、将遥控器开启，利用 DJIGO 的遥控器设置功能进行改手，无需接通飞行器电源
- C、将遥控器开启，利用 Assistant 的遥控器设置功能进行改手，无需接通飞行器电源
- D、将遥控器开启，利用 Assistant 的遥控器设置功能进行改手，必须接通飞行器电源

【答案】：B

33、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

34、（ ）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

35、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

36、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

37、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

38、已知某锂电池铭牌标记为 6S2P3C，单片锂电池容量为 16000mAh，则该电池最大放电电流是（ ）。

- A、16A
- B、48A
- C、96A
- D、以上均不正确

【答案】：C

39、固定翼无人机航电系统由飞控计算机、导航传感器、（ ）、舵机/伺服机构组成，完成飞机控制系统的需要。

- A、机翼
- B、螺旋桨
- C、数据链机载终端
- D、地面站

【答案】： C

40、高原地区 16*8 两叶、17*6 两叶、15*5 三叶，灵活性最好的是哪一个，最省电是哪一个？（ ）

- "A、灵活 15*5 三叶最省 17*6 两叶"
- "B、灵活 16*8 两叶最省 17*6 两叶"
- "C、灵活 15*5 三叶最省 16*8 两叶"
- D、以上均不正确

【答案】： A

41、飞机起飞时后缘襟翼放下的角度小于着陆时放下的角度是因为（ ）。

- A、后缘襟翼放下角度比较小时，机翼的升力系数增加，阻力系数不增加
- B、后缘襟翼放下角度比较大时，机翼的阻力系数增加，升力系数不增加
- C、后缘襟翼放下角度比较小时，机翼的升力系数增加的效果大于阻力系数增加的效果
- D、以上均不正确

【答案】： C

42、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

43、无人机任务规划需要实现的功能包括（ ）。

- A、自主导航功能，应急处理功能，航迹规划功能
- B、任务分配功能，航迹规划功能，仿真演示功能
- C、自主导航功能，自主起降功能，航迹规划功能
- D、以上均不正确

【答案】：B

44、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

45、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

46、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

47、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

48、应根据无人直升机的（ ）合理规划航线。

- A、型号
- B、性能
- C、航程
- D、载荷

【答案】：B

49、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

50、无人机任务规划是实现（ ）的有效途径，它在很大程度上决定了无人机执行任务的效率。

- A、自主导航与飞行控制
- B、飞行任务与载荷匹配
- C、航迹规划与自主导航
- D、以上均不正确

【答案】：A

51、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

52、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

53、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

54、直升机、固定翼、多旋翼三种飞行器，其续航性能从高到低排列正确的是（ ）。

- A、直升机、固定翼、多旋翼
- B、直升机、多旋翼、固定翼
- C、多旋翼、直升机、固定翼
- D、固定翼、直升机、多旋翼

【答案】：D

55、（

）通常有刷电机的连续工作寿命在几百到 1 千多个小时，到达使用极限就需要更换碳刷，不然很容易造成轴承的磨损。

- A、无刷电机
- B、碳刷电机
- C、直流电机
- D、交流电机

【答案】： B

56、固定翼无人机电动机 KV 电池电压等于（ ）。

- A、电动机负载转速
- B、电动机最大转速
- C、电动机最小转速
- D、电动机空载转速

【答案】： C

57、旋翼水平铰的作用（ ）。

- A、自动调节桨叶升力变化，消除侧倾力矩
- B、使桨叶拉力发生周期性变化，也会使桨叶根部受到的弯矩发生周期性变化
- C、产生自下而上的挥舞相对气流，这会使桨叶迎角减小，拉力减小
- D、以上均不正确

【答案】： A

58、多旋翼无人机抗风性测试结果表明，无人机抗风性与无人机的（ ）有关，下列选项错误的是。

- A、电池容量
- B、飞行控制系统（自驾仪）算法的精确度
- C、PID 算法的协调性
- D、重量体积

【答案】： A

59、遥控器菜单中 SUBTRIM 代表什么意思？

- A、中立微调

B、失控保护

C、通道反向

D、以上均不正确

【答案】：A

60、地面控制站的组成包括地面遥控设备、通讯链路硬件、计算机软硬件平台、（ ）。

- A、地面站软件系统
- B、飞行控制系统
- C、GPS 控制系统
- D、调参系统

【答案】：A

61、一块聚合物锂电池上标有 25C 字样，C 代表（ ）。

- A、充电倍率
- B、容量倍率
- C、放电倍率
- D、以上均不正确

【答案】：C

62、在自主飞行过程中，遥控器油门得位置应处于（ ）。

- A、油门处于最上方
- B、油门处于最下方
- C、油门处于中间略上
- D、以上均不正确

【答案】：C

63、多旋翼无人机磁罗盘正确校准的方法是（ ）。

- A、校准时需要水平和垂直
- B、校准时应靠近强磁场区域
- C、校准时可以在雷雨天气
- D、校准时机身可以任意倾斜角度

【答案】：A

64、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

65、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

66、飞行驾驶员姿态遥控模式下操纵无人机下降，速度过大时，下列正确的操纵是（ ）。

- A、适当增加带杆量，减小下滑角
- B、适当减小带杆量，减小下滑角
- C、适当减小带杆量，增大下滑角
- D、以上均不正确

【答案】：A

67、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

68、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

69、无人机飞行员在操纵飞机平飞时，遇到强烈的垂直上升气流时，为了防止过载超规定应（ ）。

- A、适当减小飞行速度
- B、加大油门迅速脱离
- C、以最大上升率增大高度
- D、以上均不正确

【答案】：A

70、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

71、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
- D、以上均不正确

【答案】：A

72、下列关于航线规划中障碍物测量的描述，错误的是（ ）。

- A、如果作业区域内存在障碍物，则建议对障碍物测量，否则有可能造成撞机

- B、障碍物区域的形状和大小，可通过调整其边界点进行微调
- C、障碍物区域测量后，应设置障碍物边距，保障飞行安全
- D、障碍物区域不受内缩距离的影响

【答案】：D

73、（ ）是系统硬件的核心组成部分，是联系各个传感器及接口之间的桥梁也是控制设备运行工作的大脑。

- A、传感器
- B、数据储存模块
- C、主控芯片
- D、导航模块

【答案】：C

74、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

75、使用的无人机巡检系统应通过（ ）。

- A、试验检测
- B、型号检测
- C、厂家检测
- D、系统检查

【答案】：A

76、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

77、聚合物锂电池单体充满电后的电压一般为（

)。

- A、3.7V
- B、4.2V
- C、3.3V
- D、以上均不正确

【答案】：B

78、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

79、一款无刷电机通电后电机卡顿，无法连续旋转，排查的项目不包括的是（ ）。

- A、检查电调信号线是否插紧
- B、电机引出线是否断线
- C、电调线与电调本体焊接是否松脱
- D、电机与电调线连接是否牢靠

【答案】：A

80、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

81、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

82、下面属于使用遥控器时日常维护保养要素的是（ ）。

- A、保证电源工作正常
- B、定期打磨天线避免生锈
- C、对摇杆灵敏度进行检查
- D、定期拆解遥控器进行除尘

【答案】：A

83、无人机（ ）是指根据无人机需要完成的任务、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

84、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

85、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

86、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

87、气压传感器测的是以下哪个高度？（ ）

- A、相对高度
- B、海拔高度
- C、无线电高度
- D、以上均不正确

【答案】：B

88、雾霾天气对多旋翼飞行器飞行的最大影响是？（ ）

- A、降低电池放电性能
- B、影响飞手身体健康
- C、降低飞行效率
- D、降低能见度

【答案】：D

89、（ ）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

90、遥控无人机着陆时，对用侧滑与改变航向相结合的方法修正侧风影响描述正确的是（

)。

- A、退出第四转弯的时机应根据风向适当提前或延迟
- B、退出第四转弯的时机一律适当提前
- C、退出第四转弯的时机一律适当延迟
- D、以上均不正确

【答案】：A

91、多旋翼无人机功能改造需要考虑的因素通常包括起飞重量与载重比要求、续航时间要求、飞行控制与导航要求、通信传输要求、（ ）等。

- A、外观要求
- B、颜色要求
- C、维保要求
- D、飞行器平台与任务载荷系统的连接与联调

【答案】：D

92、下列关于动压的说法是正确的（ ）。

- A、总压与静压之和
- B、总压与静压之差
- C、动压和速度成正比
- D、以上均不正确

【答案】：B

93、（ ）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工作许可人。

- A、工作负责人
- B、程控手
- C、工作许可人
- D、操控手

【答案】：A

94、灾情检查主要是对受灾区域内的输电线路设备状态和（

) 进行检查和评估。

- A、设备受损情况
- B、通道环境
- C、弧垂状态
- D、树木情况

【答案】：A

95、无人机驾驶员操纵无人机下降到 10 米以下时，应重点关注的信息是（ ）。

- A、飞机航行灯开闭状态
- B、飞机下降速度、姿态和空速
- C、飞机剩余油量
- D、以上均不正确

【答案】：B

96、电调、电机和螺旋桨是旋翼飞机的（ ）。

- A、控制系统
- B、电力系统
- C、动力系统
- D、稳定系统

【答案】：C

97、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

98、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

99、无人机飞行时放下襟翼，会使飞机（ ）。

- A、飞行速度增大
- B、飞行速度无明显变化
- C、飞行速度减小
- D、以上均不正确

【答案】：C

100、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

101、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

102、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
- D、以上均不正确

【答案】：A

103、作为无人机系统的重要组成部分，链路系统的主要任务是建立一个空地（

) 数据传输通道。

- A、上行
- B、单向
- C、双向
- D、下行

【答案】：C

104、多旋翼飞行器在运输过程中的注意事项是（ ）。

- A、做好减震措施，固定云台并安装云台固定支架，装箱运输
- B、可随意拆装运输
- C、装箱运输，也可行李箱运输
- D、以上均不正确

【答案】：A

105、（ ）传感器是飞行控制系统的基本传感器之一，用以改善系统的阻尼特性、提高稳定性。

- A、迎角，侧滑角
- B、空速
- C、角速率
- D、以上均不正确

【答案】：C

106、下面关于遥控器闲置情况下的描述正确是（ ）。

- A、遥控器闲置 10 分钟后将发出报警，闲置 15 分钟将关机
- B、遥控器闲置 8 分钟后将发出报警，闲置 15 分钟将关机
- C、遥控器闲置 6 分钟后将发出报警，闲置 12 分钟将关机
- D、遥控器闲置 5 分钟后将发出报警，闲置 10 分钟将关机

【答案】：D

107、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

108、（ ）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

109、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

110、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

111、以大疆产品为例，飞行器姿态数据中，“H.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、飞行器沿水平方向的飞行速度

【答案】：D

112、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

113、就任务规划系统具备的功能而言，任务规划可包含航迹规划、任务分配规划、数据链路规划和系统保障与应急预案规划等，其中（
）是任务规划的主体和核心。

- A、数据链路规划
- B、任务分配规划
- C、航迹规划
- D、以上均不正确

【答案】：C

114、易造成飞机结冰的原因是（
）。

- A、过冷雨滴
- B、雨滴
- C、雾气
- D、雾滴

【答案】：A

115、以大疆产品为例，DJIGO 界面中，姿态球上绿色范围表示的是。

- A、飞行器云台朝向
- B、遥控器朝向
- C、移动设备朝向
- D、操作员朝向

【答案】：A

116、关于无刷电机下列说法正确的是（

)。

- A、定子是线圈，转子是磁极
- B、用直流电直接可以驱动
- C、有碳刷
- D、寿命较短

【答案】：A

117、姿态遥控模式下操纵无人机爬升，俯仰角偏低时，下列正确的操纵是（ ）。

- A、应柔和地向右扭舵
- B、应柔和地向前顶杆
- C、应柔和地向后带杆
- D、以上均不正确

【答案】：C

118、遥控无人机着陆时，对用侧滑的方法修正侧风影响的正确描述是（ ）。

- A、判明偏流的方向及影响大小，适量向侧风反方向压杆形成坡度，并反扭舵抵制飞机转弯
- B、判明偏流的方向及影响大小，适量向侧风方向压杆形成坡度，并反扭舵抵制飞机转弯
- C、判明偏流的方向及影响大小，适量向侧风方向压杆形成坡度，并同向扭舵抵制飞机转弯
- D、以上均不正确

【答案】：B

119、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

120、航线库应根据（

) 及时更新。

- A、飞行航迹
- B、作业实际情况
- C、现场气象条件
- D、电子地图

【答案】：B

121、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

122、经测试，某多轴飞行器稳定飞行时，动力电池的持续输出电流为 10 安培，该多轴可以选用（ ）。

- A、15A 的电调
- B、10A 的电调
- C、50A 的电调
- D、以上均不正确

【答案】：C

123、以下哪种闪灯情况，可判定为指南针异常（ ）。

- A、飞行器 LED 紫黄灯交替快闪
- B、飞行器 LED 黄红灯交替慢闪
- C、飞行器 LED 黄灯快闪
- D、飞行器 LED 红灯常亮

【答案】：B

124、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

125、无人机在飞行的过程中不动任何的摇杆，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

126、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

127、8040 螺旋桨，其螺距为（ ）。

- A、4in
- B、40in
- C、8in
- D、10.16in

【答案】：A

128、无人机驾驶员操纵无人机定高平飞航迹偏离时，下列描述正确的是（

)。

- A、如果轨迹方向偏离目标 5° 以内，应快速大幅度地向偏转的反方向适当扭舵杆
- B、如果轨迹方向偏离目标 5° 以内，应柔和地向偏转的方向适当扭舵杆
- C、如果轨迹方向偏离目标 5° 以内，应柔和地向偏转的反方向适当扭舵杆
- D、以上均不正确

【答案】：C

129、电台、接收机、调速器、电池、GPS、电机（多旋翼无人机以下哪个组设备连接是正确的）？

- A、调速-电机-GPS-接收机
- B、接收机-调速器-电池-电台
- C、电池-调速器-电机
- D、以上均不正确

【答案】：C

130、（ ）是指无人机发动机推力/拉力与无人机飞行重力之比该参数是衡量动力系统乃至整机性能的重要参数，很大程度上影响飞行性能。

- A、展弦比
- B、冗余度
- C、推重比
- D、以上均不正确

【答案】：C

131、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

132、垂起固定翼无人机电子电气部件的日常维护保养，下列选项错误的是（

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/608025000121007040>