

精选 2025 年无人机考试题库

第一部分 单选题(150 题)

1、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

2、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

3、多旋翼设计上反角的作用是（
）。

- A、机动
- B、稳定
- C、省电
- D、以上均不正确

【答案】： B

4、下列属于无人驾驶航空器核心控制装置的是（

)。

- A、定位系统
- B、飞控系统
- C、电力系统
- D、动力系统

【答案】：B

5、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

6、为了飞行安全，飞机飞行时的升力系数和迎角一般为（ ）。

- A、最大升力系数和临界迎角最大
- B、最大升力系数和小于临界迎角的迎角限定值
- C、小于最大升力系数和临界迎角的两个限定值
- D、以上均不正确

【答案】：C

7、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

8、（ ）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

9、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

10、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

11、对于续航时间计算，当检测到电量剩余（ ）时，开始报警，提示用户应该注意剩余点亮，提前做好返航准备。

- A、30%
- B、20%
- C、40%
- D、50%

【答案】： A

12、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

13、民用无人机调整中的基本感度是（

)。

- A、飞控 PID 调节中的比例项 P 的系数
- B、飞控 PID 调节中的 I 积分系数
- C、飞控 PID 调节中的 D 微分系数
- D、以上均不正确

【答案】：A

14、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

15、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

16、任务规划的主要目标是依据地形信息和执行任务环境条件信息，综合考虑无人机的性能、到达时间、耗能、威胁以及飞行区域等约束条件，为无人机规划出一条或多条自（ ）的（ ），保证无人机高效、圆满地完成飞行任务，并安全返回基地。

- A、起点到终点，最短路径
- B、起飞点到着陆点，最佳路径
- C、出发点到目标点，最优或次优航迹
- D、以上均不正确

【答案】：C

17、遥控接收机连接在飞行控制器上，没有输出遥控信号，此时应检查（

)。

- A、飞控电源电压是否为 5V
- B、飞控电源电压是否为 9V
- C、飞控电源电压是否为 11.3V
- D、飞控电源电压是否为 14.8V

【答案】：A

18、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

19、地面控制站软件平台会面临着操作多个不同功能的无人驾驶航空器这就要求地面控制站软件平台具有良好的模块（ ）以及模块兼容性。

- A、扩展性
- B、扩充性
- C、扩充性
- D、拓展性

【答案】：A

20、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

21、无人机任务规划需要考虑的因素有（

)、无人机物理限制、实时性要求。

- A、飞行任务范围，飞行安全限制
- B、飞行安全限制，飞行任务要求
- C、飞行环境限制，飞行任务要求
- D、以上均不正确

【答案】：C

22、以下哪个英文缩写对应是错误的？（ ）

- A、舵机反向 REV
- B、功能设置 FUNC
- C、失控保护 F-C
- D、以上均不正确

【答案】：C

23、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

24、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

25、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

26、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

27、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

28、（ ）主要指执行任务过程中实现动作的时间点、方式和方法，设定航点的时间节点，飞行高度、航速、飞行姿态以及配合载荷设备的工作状态和模式，当无人机到达该航点时实施航拍、盘旋等飞行任务。

- A、任务分配
- B、载荷规划
- C、目标分配
- D、以上均不正确

【答案】： C

29、现有脉冲宽度调制（PWM）信号波的周期为 10ms，高电平的持续时间为 4ms，其占空比为（ ）。

- A、0.2
- B、0.4
- C、0.6
- D、0.8

【答案】： B

30、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

31、以下不是多轴飞行器优点的是（ ）。

- A、气动效率高
- B、结构简单
- C、成本低廉
- D、以上均不正确

【答案】：A

32、民用无人机在条件允许的情况下，一般要（ ）。

- A、顺风起飞
- B、左侧风起飞
- C、逆风起飞
- D、以上均不正确

【答案】：C

33、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

34、拉距离试验是（

) 应该注意的问题。

- A、安装定位装置时
- B、测试动力系统时
- C、使用遥控器时
- D、测试地面站时

【答案】：C

35、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

36、多旋翼飞行器控制电机转速的直接设备为 ()。

- A、电调
- B、电源
- C、飞控
- D、以上均不正确

【答案】：A

37、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

38、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

39、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

40、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

41、铰接式旋翼在吹风挥舞时，旋翼每转一周，桨叶挥舞速度和挥舞角分别出现一次周期性变化下面正确的是（ ）。

- A、挥舞角的变化比挥舞速度的变化滞后 90°
- B、桨叶在 90° 方位下挥速度最大，在 270° 方位上挥速度最大
- C、桨叶在 180° 方位挥舞最低，在 360° 方位挥舞最高

D、以上均不正确

【答案】：A

42、多旋翼无人机动力系统主要调试（

)、动力电源、螺旋桨和调速系统等。

- A、机架
- B、动力电机
- C、定位系统
- D、避障系统

【答案】：B

43、固定翼无人机起落架安装的后三点安装是指主起落架对称安装在无人机（ ）之前，第三个支点（尾轮）在机尾安装。

- A、中心
- B、重心
- C、焦点
- D、压力中心

【答案】：A

44、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

45、地面站，遥控器，飞机的通电顺序是（ ）。

- A、遥控器，飞机电，地面站
- B、飞机电，地面站，遥控器
- C、地面站，遥控器，飞机电
- D、以上均不正确

【答案】：C

46、多轴飞行器悬停时的平衡不包括（ ）。

- A、方向平衡
- B、俯仰平衡

C、前飞废阻力平衡

D、以上均不正确

【答案】：C

47、亚音速气流经过收缩管道后（ ）。

- A、速度增加，压强增大
- B、速度降低，压强下降
- C、速度增加，压强下降
- D、以上均不正确

【答案】：C

48、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

49、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

50、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

51、为防止民用无人机飞入或者飞出特定区域，在相应电子地理范围中画出其区域边界，保障区域安全的软硬件系统叫（

)。

- A、净空系统
- B、融合空域
- C、电子围栏
- D、隔离系统

【答案】：C

52、固定翼无人机的方向舵负责完成无人机的（ ）动作。

- A、横滚
- B、俯仰
- C、偏航
- D、以上均不正确

【答案】：C

53、遥控无人机在预定高度由平飞转为下降时（ ）。

- A、注视地平仪，稍拉杆，收油门
- B、注视地平仪，稍拉杆，推油门
- C、注视地平仪，稍顶杆，收油门
- D、以上均不正确

【答案】：C

54、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

55、对装备定距螺旋桨的活塞发动机，通常用来反映功率的仪表的是（ ）。

- A、进气压力表
- B、转速表
- C、燃油流量表

D、以上均不正确

【答案】： B

56、共轴式直升机的纵横向操纵多是何处得以实现的（ ）。

- A、下旋翼自动倾斜器的不动环
- B、下旋翼自动倾斜器的可动环
- C、上旋翼自动倾斜器的可动环
- D、以上均不正确

【答案】：A

57、X 模式 4 轴飞行器从悬停转换到向右平移，哪两个轴需要减速（ ）。

- A、横轴右侧
- B、横轴左侧
- C、纵轴右侧
- D、以上均不正确

【答案】：C

58、如果无人机没有前进速度，那么桨叶角就（ ）桨叶迎角。

- A、大于
- B、等于
- C、小于
- D、以上均不正确

【答案】：B

59、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

60、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

61、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

62、固定翼无人机电子调速器额定电流应与电动机的工作电流的关系是（ ）。

- A、大于
- B、小于
- C、等于
- D、不确定

【答案】：C

63、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

64、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

65、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

66、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

67、调飞机遥控器的前四步是（ ）。

- A、新建模型、模型重命名、选择发射制式、失控保护
- B、新建模型、选择发射制式、定义开关、失控保护
- C、新建模型、选择发射制式、中立微调、行程量设置
- D、以上均不正确

【答案】：B

68、一般我们说的4级风，风速为（ ）。

- A、10.8-13.8m/s
- B、8.0-10.7m/s
- C、5.5-7.9m/s
- D、以上均不正确

【答案】：C

69、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

70、在链路系统中，下面哪一项是从地面控制设备向飞行器进行传送（ ）。

- A、飞行器的速度
- B、飞行器高度
- C、控制信号
- D、视频

【答案】：C

71、在多轴飞行任务中，触发失控返航时，应如何打断飞控当前任务，取回手动控制权（ ）。

- A、云台状态切换
- B、航向锁定切换
- C、GPS 手动模式切换
- D、以上均不正确

【答案】：C

72、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

73、无人机驾驶员操纵无人机着陆滑跑时，油门状态描述正确的是（

)。

- A、飞机接地后，为保证安全一般将油门收为零
- B、飞机接地后，着陆滑跑一段距离再收油门
- C、飞机接地后，将油门保持大车状态，准备随时复飞
- D、以上均不正确

【答案】：A

74、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

75、在机翼表面附面层由层流状态转变为紊流状态的转捩点的位置。

- A、在飞行M数小于一定值时保持不变
- B、将随着飞行速度的提高而前移
- C、将随着飞行速度的提高而后移
- D、以上均不正确

【答案】：B

76、垂直起降固定翼无人机尾翼由安定面和（ ）构成。

- A、舵面
- B、外翼段
- C、中翼段
- D、尾翼

【答案】：A

77、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

78、和地面建筑物有关的湍流强度依赖于（ ），这会影晌任何飞机的起飞和着陆性能，也会引发非常严重的危险。

- A、障碍物的多少和风的基本速度
- B、障碍物的尺寸和风的基本速度
- C、障碍物的尺寸和风的基本方向
- D、以上均不正确

【答案】： B

79、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

80、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

81、云还伴随出现其他一些天气现象，仍会对飞行的安定性产生影响，尤其是（ ），常造成飞机积冰、飞机颠簸、强烈风切变、雷击和冰暴，成为飞行障碍甚至危及飞行安全。

- A、雨层云
- B、高积云
- C、积状云
- D、层云

【答案】： C

82、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

83、若飞行航线、悬停点与杆塔坐标偏差较大，应及时修（ ）。

- A、航线库
- B、飞行航向
- C、飞行航迹
- D、飞行航线

【答案】：A

84、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

85、短程无人机活动半径在（ ）以内。

- A、15km
- B、15-50km
- C、50-200km
- D、以上均不正确

【答案】：C

86、相同迎角，飞行速度增大一倍，阻力增加为原来的（ ）。

- A、一倍
- B、二倍
- C、四倍

D、以上均不正确

【答案】：C

87、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

88、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
- D、以上均不正确

【答案】：A

89、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

90、飞行前检查，下列哪项不是必须检查的项目（ ）。

- A、周围人员是否与无人机保持安全距离
- B、药箱是否有农药沉淀
- C、遥控器表面是否有污渍
- D、套筒是否旋紧或卡扣是否卡紧

【答案】：C

91、可能需要处置的危急情况不包括：（

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/668131141142007045>