

2025 年 CAAC 无人机执照理论复习考试总题库

第一部分 单选题(200 题)

- 1、遥控无人机由下降转为平飞时（ ）。
- A、超过预定高度 20-30 米时，开始改平飞
 - B、下降至预定高度前 20-30 米时，开始改平飞
 - C、到达预定高度时，开始改平飞
 - D、以上均不正确

【答案】： B

- 2、在 M600 飞行器当中，负责显示飞行器状态的部分是（ ）。
- A、遥控器
 - B、DJI GO
 - C、遥控器显示面板
 - D、手机

【答案】： B

- 3、安装无人机的惯性测量单元（IMU）时要求靠近飞行器的（ ），并有一定的减震和指向要求。
- A、中心
 - B、压力中心
 - C、焦点
 - D、重心

【答案】： D

- 4、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

5、具有能自主起飞和着陆，对起降场地条件的要求极低，制作容易、成本低廉，飞行动作灵活的特点的无人驾驶航空器是（ ）。

- A、无人直升机
- B、多旋翼无人驾驶航空器
- C、固定翼无人驾驶航空器
- D、垂直起降固定翼无人驾驶航空器

【答案】： B

6、360° 圆周航线飞行训练科目中，操作无人机在姿态模式下，完成360° 圆周航线飞行，在飞行过程中每两个航点之间的垂直误差不大于±（ ）cm。

- A、10
- B、30
- C、50
- D、100

【答案】： B

7、下面那一部分不属于电调的组成部分（ ）。

- A、插头
- B、漆包线
- C、硅胶线
- D、信号线

【答案】： B

8、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

9、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

10、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

11、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

12、无人机驾驶员关于无人机飞行速度范围不需要了解的是（ ）。

- A、海平面不同重量下的速度范围
- B、极限高度内的速度范围
- C、极限高度外的速度范围
- D、以上均不正确

【答案】：C

13、（

）的主要功用是支持飞机在地面停放，并用于飞机的起飞和降落。

- A、起落装置
- B、螺旋桨
- C、机臂
- D、动力系统

【答案】：A

14、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

15、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

16、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

17、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

18、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

19、无人机具体执行的飞行任务主要包括到达时间和进入目标方向等，需满足如下要求：（ ）。

- A、航迹距离约束，固定的目标进入方向
- B、执行任务时间，进入目标位置
- C、返航时间，接近目标的飞行姿态
- D、以上均不正确

【答案】：A

20、六旋翼无人机，其六个螺旋桨旋转方向分别为（ ）。

- A、全部顺时针或逆时针
- B、三个顺时针三个逆时针
- C、两个顺时针两个逆时针，另外两个方向无所谓
- D、螺旋桨旋转方向可随意设置

【答案】：B

21、多旋翼无人机动平衡调试电机正反转平均值及（

)。

- A、正反差值
- B、正差值
- C、反差值
- D、转速比

【答案】：A

22、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

23、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、当时的高度与预定高度吻合
- B、当时的高度高于预定高度
- C、当时的高度低于预定高度
- D、以上均不正确

【答案】：C

24、小型多旋翼无人机续航时间测试步骤，第一步是将多旋翼无人机放置在环境气候实验室中；第二步是调节所述环境气候实验室室内的压强 P. 温度 T. （ ），模拟真实环境；第三步，启动电池电量饱和的多旋翼无人机，开始记录时间。

- A、湿度 ϕ
- B、密度 ρ
- C、高度 H
- D、风速 V

【答案】：D

25、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

26、多轴飞行器正常作业受自然环境影响的主要因素是（ ）。

- A、风向
- B、地表是否凹凸平坦
- C、温度、风力
- D、以上均不正确

【答案】： C

27、（ ）是指专门分配给无人机系统运行的空域，通过限制其他航空器的进入以规避碰撞风险。

- A、隔离空域
- B、融合空域
- C、监视空域
- D、报告空域

【答案】： A

28、无刷电机的维护，以下不包括的是（ ）。

- A、长时间未使用，应定期通电
- B、避免进水
- C、轴承损坏及时更换
- D、注意避免轴承生锈

【答案】： A

29、以大疆产品为例，飞行器与遥控器电源开启方法为（ ）。

- A、短按
- B、长按
- C、短按，再长按

D、长按，再短按

【答案】：C

30、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

31、无人机航迹规划需要综合应用（ ），以获得全面详细的无人机飞行现状以及环境信息，结合无人机自身技术指标特点，按照一定的航迹规划方法，制定最优或次优路径。

- A、导航技术、地理信息技术以及远程感知技术
- B、导航技术、航迹优化算法以及地理信息技术
- C、飞控技术、导航技术以及地理信息技术
- D、以上均不正确

【答案】：A

32、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

33、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

34、用遥控器设置电调，需要（ ）。

- A、接上电机
- B、断开动力电源
- C、断开电机
- D、以上均不正确

【答案】：A

35、遥控无人机着陆时，如果飞机处于顺侧风时（ ）。

- 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】：A

36、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

37、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

38、无人机飞行员操纵方向舵时，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】：C

39、起飞前，应确认现场的（ ）符合该机型的作业范围。

- A、湿度
- B、温度
- C、风速
- D、气压

【答案】：C

40、固定翼无人机的升降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】：B

41、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

42、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

43、以下电池类型中，记忆效应最强的是（ ）。

- A、锂电池
- B、镍氢电池
- C、镍镉电池
- D、以上均不正确

【答案】：C

44、某多轴螺旋型号为 15×5 ，那么他的桨长（ ）毫米，螺距（ ）毫米。

- A、381, 127
- B、150, 50
- C、15, 50
- D、38, 12

【答案】：A

45、航迹优化是指航迹规划完成后，系统根据无人机飞行的（ ）对航迹进行优化处理，制定出适合无人机飞行的航迹。

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

【答案】：B

46、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

47、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

48、无刷电机相对于有刷电机的优势不包括的是（ ）。

- A、效率更高
- B、扭矩更大
- C、寿命更长
- D、功率密度大

【答案】：B

49、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

50、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

51、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

52、每次巡检作业结束后，（ ）应填写无人机巡检系统使用记录单。

- A、操控手
- B、程控手
- C、工作负责人
- D、工作许可人

【答案】：C

53、遥控器通道的常用设置中油门定义为（ ）通道。

- A、1
- B、2
- C、3
- D、4

【答案】：C

54、用计算机生成或打印的工作票应使用统一的票面格式由（ ）审核无误，手工或电子签名后方可执行。

- A、工作票签发人
- B、工作许可人
- C、工作负责人
- D、专责监护人

【答案】：A

55、起落航线的重要组成部分应急航线相关内容不包括（ ）。

- A、检查飞行平台、发动机、机上设备的故障状态、油量、电量
- B、决定着陆场或迫降场
- C、任务执行情况
- D、以上均不正确

【答案】：C

56、下列不属于飞行前检查重点的选项是（

)。

- A、飞行器整体目视检查
- B、遥控器检查
- C、飞行器商标检查
- D、环境与飞行场地检查

【答案】：C

57、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

58、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

59、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

60、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

61、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

62、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

63、“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

64、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

65、多旋翼无人机机体一般由机身、（

）、起落架和结构挂载件组成。

- A、电气系统
- B、任务载荷设备
- C、机臂
- D、地面站

【答案】：C

66、（ ）是为保护航空器起飞、飞行和降落安全，根据民用机场净空障碍物限制图要求划定的空间范围。

- A、机场净空区
- B、航空限制区
- C、机场限制区
- D、航空净空区

【答案】：A

67、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

68、无人机物理限制对飞行航迹有以下限制（ ），最小航迹段较长度，最低安全飞行高度。

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

【答案】：C

69、（

）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

70、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

71、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

72、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

73、飞机的起飞和着陆，通常要求在（

）条件下进行。

- A、逆风
- B、顺风
- C、上升气流
- D、下降气流

【答案】：A

74、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

75、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

76、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

77、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

78、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

79、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：平动和（ ）。

- A、转动
- B、旋转
- C、下降
- D、上升

【答案】：A

80、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

81、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

82、遥控无人机着陆时，接地后跳跃的修正方法是（ ）。

- A、飞机跳离地面时，应稳住杆，迅速判明离地的高度和飞机状态
- B、飞机跳离地面时，应迅速拉杆，避免再次坠落弹起
- C、飞机跳离地面时，应迅速推杆，压住飞机状态
- D、以上均不正确

【答案】：A

83、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

84、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

85、从机尾向机头方向看去，顺时针旋转螺旋桨飞机的扭矩使飞机（ ）。

- A、向下低头
- B、向左滚转
- C、向上抬头
- D、以上均不正确

【答案】：B

86、无人机组装的原则不包括（ ）。

- A、完整性
- B、可靠性
- C、安全性
- D、牢固性

【答案】：D

87、电机的定子 22084T1000KV 是指（ ）。

- A、22 定子直径毫米，08 定子的高度毫米，1000KV 每分钟每 V 电压 1000 转
- B、22 定子直径英寸，08 定子的高度英寸，1000KV 每分钟每 V 电压 1000 转
- C、22 定子直径毫米，08 定子的高度毫米，1000KV 每分钟 1000 转
- D、以上均不正确

【答案】：A

88、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

89、实际升力和洗流方向是（ ）。

- A、平行的
- B、交叉的
- C、垂直的
- D、根据迎角变化

【答案】：C

90、（

）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

91、部分多轴飞行器会安装垂尾（ ）。

- A、会减小高速前飞时的稳定性，增加悬停时的稳定性
- B、会增加高速前飞时的稳定性，减小悬停时的稳定性
- C、会增加高速前飞时的稳定性，增加悬停时的稳定性
- D、以上均不正确

【答案】：B

92、航向角是飞行器（ ）在水平面的投影与指北线之间的夹角。

- A、纵轴
- B、横轴
- C、立轴
- D、经线

【答案】：A

93、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、当时的高度低于预定高度
- B、当时的高度与预定高度吻合
- C、当时的高度高于预定高度
- D、以上均不正确

【答案】：C

94、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

95、旋翼机可以用（ ）的飞行代替滑行。

- A、1 米至 5 米高度
- B、1 米至 10 米高度
- C、1 米至 15 米高度
- D、以上均不正确

【答案】：B

96、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

97、四轴旋翼机使用的是（ ），所以应当使用无刷电调。

- A、有刷电机
- B、无刷电机
- C、智控电机
- D、非智控电机

【答案】：B

98、使用固定翼无人机巡检系统巡检作业时，使用（ ）方式时，应防止橡皮筋断裂伤人。

- A、滑翔起飞
- B、弹射起飞
- C、增稳起飞
- D、垂直起飞

【答案】：B

99、下列关于操作人员要求，描述错误的是（

)。

- A、不可将植保无人机操作到人员正上方，不可接近飞行中的无人机
- B、植保无人机提示需磁罗盘校准时，第一时间进行校准
- C、飞行前 8 小时禁止饮酒
- D、作业区域有农户在拔草，依然继续作业

【答案】：D

100、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

101、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

102、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

103、飞机上产生的摩擦阻力与大气的哪种物理性质有关（
）。

- A、可压缩性
- B、粘性

C、温度

D、以上均不正确

【答案】： B

104、利用增大机翼弯度来提高机翼的升力系数，会导致（ ）。

- A、机翼上表面最低压力点前移，减小临界迎角
- B、机翼上表面最低压力点后移，减小临界迎角
- C、机翼上表面最低压力点前移，加大临界迎角
- D、以上均不正确

【答案】：A

105、用遥控器设置无人机的电调，需要（ ）。

- A、断开电机
- B、接上电机
- C、断开动力电源
- D、以上均不正确

【答案】：B

106、（ ）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

107、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

108、多旋翼飞行器悬停时的平衡不包括（ ）。

- A、俯仰平衡
- B、升力平衡
- C、诱导阻力平衡
- D、以上均不正确

【答案】：C

109、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

110、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

111、固定翼无人机提高供升阻比的措施下列说法正确的是（ ）。

- A、选择平凸形翼型
- B、减小飞行速度
- C、减小展弦比
- D、设置翼梢小翼

【答案】：D

112、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

113、空域管理的具体办法由（ ）制定。

- A、中国民用航空局
- B、中共中央军事委员
- C、中华人民共和国国务院和中共中央军事委员会
- D、机场塔台

【答案】：C

114、遥控无人机着陆的过程不包括（ ）。

- A、平飘接地和着陆滑跑
- B、下降和定高
- C、下滑和拉平
- D、以上均不正确

【答案】：B

115、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

116、以下通用配置中，可以不配置的是（ ）。

- A、飞行数据记录仪
- B、机载追踪器
- C、无人机避障系统

D、插拔式存储设备

【答案】：C

117、一般锂聚合物电池上都有 2 组线 1 组是输出线（粗，红黑各 1 根）；1 组是单节锂电引出线（细，与 s 数有关），用以监视平衡充电时的单体电压，下面说法正确的是（ ）。

- A、6S 电池有 5 根红色引出线，1 根黑色引出线
- B、6S 电池有 7 根引出线
- C、6S 电池有 6 根引出线
- D、以上均不正确

【答案】：B

118、活塞发动机混合气过富油燃烧将引起（ ）的问题。

- A、发动机过热
- B、电嘴积碳
- C、发动机工作平稳，但燃油消耗量变大
- D、以上均不正确

【答案】：B

119、关于固定翼无人机载荷能力提升改造，下列说法正确的是（ ）。

- A、减小机翼展弦比
- B、减小机翼面积
- C、采用对称型机翼
- D、增大机翼展弦比

【答案】：D

120、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

121、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

122、由于加载的电子地图与实际操作时的地理位置信息有偏差，需要在使用前对地图进行（ ）。

- A、更新
- B、校准
- C、标注
- D、以上均不正确

【答案】：B

123、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

124、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

125、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

126、姿态传感器应安装在无人机（ ）附近，振动要尽可能的小，有较高的安装精度要求。

- A、中心
- B、重心
- C、焦点
- D、以上均不正确

【答案】：B

127、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

128、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

129、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

130、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

131、IMU 与磁罗盘之间的关系是怎样的（ ）。

- A、磁罗盘对 IMU 的方位数据进行校正
- B、IMU 对磁罗盘的方位数据进行校正
- C、IMU 与磁罗盘之间的数据是平行的
- D、IMU 与磁罗盘各种负责角速度和经纬度

【答案】：A

132、无人机系统中，起降驾驶员一般不参与哪个阶段控制（ ）。

- A、降落阶段
- B、巡航阶段
- C、起飞阶段
- D、以上均不正确

【答案】：B

133、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

134、无人机爬升消耗的能量等于爬升所需（ ）乘以爬升（

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/698045130121007040>