

# 无人机应用技术考试测试题库

## 第一部分 单选题(150题)

1、多旋翼飞行器通常至少装有（ ）及以上旋翼，利用空气动力克服自身重量，可自主或遥控飞行，能携带各种任务设备，并可多次回收使用。

- A、一个
- B、两个
- C、三个
- D、四个

【答案】：C

2、在无人机协调指挥中哪个角色更适合与后方指挥人员沟通（ ）。

- A、飞手
- B、云台手
- C、地面人员
- D、维修员

【答案】：B

3、可能需要执行的应急程序不包括（ ）。

- A、动力装置重启操作
- B、备份系统切换操作
- C、导航系统重启操作
- D、以上均不正确

【答案】：C

4、如果多轴飞行器安装的螺旋桨与电动机不匹配，桨尺寸过大，会带来的坏处不包括（

)。

- A、飞控电流过大，造成损坏
- B、电机电流过大，造成损坏
- C、电调电流过大，造成损坏
- D、以上均不正确

【答案】：A

5、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

6、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

7、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

8、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

9、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

10、固定翼无人机方向舵和升降舵并排安装在舵机层板架上舵机配有减震用的橡胶垫，内有一个空心铆钉用螺钉固定时，空心铆钉起（ ）的作用。

- A、减小振幅
- B、平衡重心
- C、限制高度
- D、确定安装位置

【答案】：C

11、（ ）是最佳的航空飞行层。

- A、对流层
- B、平流层
- C、高层大气
- D、底层

【答案】：B

12、现场作业人员均应穿戴（ ）。

- A、屏蔽服
- B、静电服
- C、短袖
- D、全棉长袖工作服

【答案】：D

13、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

14、无人机装配报告中动力系统复检项包括电机安装、( )、电池安装和桨叶安装。

- A、飞行控制系统(自驾仪)安装
- B、无线图像传输(无线图传)系统安装
- C、电子调速器(电调)安装
- D、无线数据传输(无线数传)系统安装

【答案】：C

15、在目视范围内，操控手应密切观察无人直升机( )及周围环境变化，异常情况下，操控手可手动接管控制无人直升机。

- A、机架
- B、脚架
- C、光电吊舱
- D、飞行姿态

【答案】：D

16、无人机的发射方式可归纳为手抛发射、零长发射、弹射发射、起落架滑跑起飞、母机、空中发射、容器式发射装置发射和垂直起飞等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、无人机安装在轨道式发射装置上，在压缩空气、橡筋或液压等弹射装置作用下起飞，无人机飞离发射装置后，在辅助发动机作用下完成飞行任务
- C、容器式发射装置是一种封闭式发射装置，兼备发射与贮存无人机功能它有单室式和多室式两种类型
- D、以上均不正确

**【答案】：C**

17、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**

18、无人机的舵机损坏后，按要求需更换指针型摇臂，这配件适合方向舵和（ ）使用。

- A、机身
- B、升降舵
- C、尾翼
- D、副翼

**【答案】：B**

19、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**

20、多旋翼无人机的轴距是指（ ）。

- A、相邻两电机轴间的距离
- B、相对电机轴间的距离
- C、电机轴距飞机立轴的距离
- D、电机轴的长度

**【答案】**： B

21、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**

22、无人机飞行时收起起落架，会使飞机（ ）。

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

**【答案】：B**

23、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**

24、以下操作符合安全规范的是（ ）。

- A、在无人机旋转的旋翼下方吹风乘凉
- B、初次飞行时，在空旷地区操作无人机，并且保持安全距离
- C、用手触摸高速旋转中的螺旋桨
- D、在密集人群上方飞行

**【答案】：B**

25、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

26、电子调速器（电调）在焊接输出相线时，相线名称和输出线（ ）。

- A、一一配对
- B、任意配对
- C、区分正负极
- D、其中一根先必须配对

【答案】：B

27、关于多轴飞行器机桨与电机匹配描述错误的是（ ）。

- A、2S 电池下，KV1300-1500 左右用 9050 桨
- B、3S 电池下，KV900-1000 的电机配 1060 或 1047 桨
- C、3S 电池下，KV1200-1400 配 3 寸桨
- D、以上均不正确

【答案】：C

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、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

30、以下（ ）不属于固定翼无人机的机电系统。

- A、螺旋桨
- B、电调
- C、伺服机构
- D、配电系统

【答案】：C

31、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

32、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

33、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

34、小型无人直升机巡检飞行速度不宜大于（ ）。

- A、10m/s
- B、15m/s
- C、20m/s
- D、25m/s

【答案】：A

35、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

36、（ ）的功能是向无人机各用电系统或设备提供满足预定设计要求的电能。

- A、电源
- B、配电系统
- C、供电系统
- D、以上均不正确

【答案】：C

37、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

38、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

39、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

40、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

41、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

42、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

43、遥控模型飞机具有一定的（ ），不要把它当做玩具。

- A、观赏性
- B、娱乐性
- C、危险性
- D、以上均不正确

【答案】：C

44、（ ）通过调节四个电机的转速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、定位系统
- B、动力系统
- C、电力系统
- D、飞控系统

【答案】：D

45、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

46、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**

47、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

48、微型无人机，是指空机重量小于（ ）千克，设计性能同时满足飞行真高不超过（ ）米、最大飞行速度不超过（ ）千米/小时、无线电发射设备符合微功率短距离无线电发射设备技术要求的遥控驾驶航空器。

- A、4，20，40
- B、0.25，50，40
- C、0.25，20，40
- D、4，50，40

【答案】：B

49、机场的起落航线通常为（ ）航线，起落航线的飞行高度通常为（ ）。

- A、左，300至600米
- B、右，300至500米
- C、左，300至500米
- D、以上均不正确

【答案】：C

50、锂电池长期不用，保存电压是多少？（ ）

- A、3.8V
- B、3.85V
- C、3.75V
- D、以上均不正确

【答案】：B

51、视距内运行航空器处于驾驶员或观测员目视视距内半径多少米？  
( )

- A、500 米
- B、600 米
- C、700 米
- D、1000 米

【答案】：A

52、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

53、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，DJI GO 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

54、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

55、第一人称视角（FPV）穿越机在穿越障碍时发生剧烈碰撞，此时第一人称视角（FPV）眼镜再也无法看清影像，此时应首先检修（ ）。

- A、摄像头
- B、电机
- C、电子调速器（电调）
- D、螺旋桨

【答案】：A

56、低空无人机任务高度一般在（ ）之间。

- A、0~100m
- B、100~1000m
- C、1000~7000m
- D、以上均不正确

【答案】：B

57、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

58、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

59、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

60、多旋翼无人机的动力电机调速不采用（ ）的方法调速。

- A、电枢供电电压
- B、改变电机主磁通
- C、改变电枢回路总电阻
- D、改变外接电阻

【答案】：D

61、气温的变化，会严重影响电动无人机的哪项性能？

- A、速度性能
- B、续航性能
- C、载荷性能
- D、以上均不正确

【答案】：B

62、关于温度对多旋翼飞行器的影响，以下错误的是？（ ）

- A、低温环境下电池需要保温
- B、低温环境下飞行器 IMU 需要预热
- C、高温环境会导致电池、电机发热加剧，从而降低飞行效率
- D、高温对飞行器没有任何影响

【答案】：D

63、无刷电机如果遇到旋转方向相反，正确的处理方法是（ ）。

- A、电调与电源的连线进行对换
- B、电调与电机的连线 3 根中任意对换 2 根
- C、电调与飞控的连线进行对换

D、以上均不正确

**【答案】**： B

64、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

65、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

66、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

67、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

68、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

69、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

70、机翼空气动力受力最大的是（ ）。

- A、机翼上表面压力
- B、机翼下表面压力
- C、机翼上表面负压
- D、以上均不正确

【答案】：C

71、直升机在前飞时桨叶在什么方位迎角最大？（ ）

- A、 $180^\circ$  方位
- B、 $90^\circ$  方位
- C、 $270^\circ$  方位
- D、以上均不正确

【答案】：C

72、模型飞机使用的双向对称线性热收缩聚酯薄膜，通常称为（

)，是轻型高强度、高收缩性双向拉伸聚酯薄膜。

- A、热缩薄膜
- B、双向薄膜
- C、线性薄膜
- D、聚酯薄膜

【答案】：A

73、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

74、组装固定翼无人机后进行试飞，如果机翼和尾翼扭曲变形，则飞行时左右机翼迎角不同，会导致无人机（ ）。

- A、无法起飞
- B、无法转向
- C、自行俯仰
- D、偏航或横滚

【答案】：D

75、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

76、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

77、经验表明无人机每飞行（ ）小时或者更少就需要某种类型的预防性维护，至少每（ ）小时进行较小的维护。

- A、30， 60
- B、20， 50
- C、25， 40
- D、以上均不正确

**【答案】：** B

78、遥控无人机着陆时，拉飘的修正方法是（ ）。

- A、发现拉飘时，稳住并保持杆量
- B、发现拉飘时，应立即继续拉杆
- C、发现拉飘时，应立即柔和推杆制止飞机继续上飘
- D、以上均不正确

**【答案】：** C

79、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

80、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

81、多旋翼机身由上中心板、下中心板、分电板、电池挂板和（  
）组成。

- A、飞行控制系统（自驾仪）减震板
- B、飞行控制系统（自驾仪）主板
- C、相机挂板
- D、光流挂板

【答案】：A

82、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

83、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

84、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

85、多旋翼无人机自驾仪与机架的隔振改造方法，下列说法不正确的是（ ）。

- A、双面泡沫胶、尼龙扣
- B、螺纹固定连接
- C、凝胶垫
- D、耳塞式或O型环悬挂安装

【答案】：B

86、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

87、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

88、航迹规划需要充分考虑（ ）的选取、标绘，航线预先规划以及在线调整时机。

- A、电子地图
- B、飞行航迹
- C、地理位置
- D、以上均不正确

【答案】：A

89、固定翼常规无人机飞行主操纵面有（

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/707102036001010053>