

CAAC 无人机执照考试

第一部分 单选题(150 题)

1、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

2、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

3、起落航线（五边航线）组成内容不包括（ ）。

- A、着陆目测、着陆
- B、任务飞行
- C、起飞、建立航线
- D、以上均不正确

【答案】：B

4、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

5、遥控无人机着陆时（ ）。

- A、逆风对着陆没有影响
- B、逆风较大时，目测容易高（即推迟接地）
- C、逆风较大时，目测容易低（即提前接地）
- D、以上均不正确

【答案】：C

6、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

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、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

9、（ ）升降舵、方向舵的舵量标准没有绝对的规定，在调整过程中应注意不能一次调整到位，而是每次调整一个小数量，一般要经过几次调整后才能达到理想状态。

- A、电子调速器（电调）
- B、遥控器
- C、舵机
- D、副翼

【答案】：D

10、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

11、四旋翼桨叶安装必须区分正反桨、相邻位置桨叶相反、对角之间转向相反和（ ）。

- A、桨叶安装牢固
- B、按顺时针安装
- C、按逆时针安装
- D、安装螺丝加垫圈

【答案】：A

12、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

13、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

14、地面站监控系统作为整个无人驾驶航空器系统的（ ）。

- A、发射平台
- B、指挥中心
- C、回收平台
- D、能源供给给平台

【答案】：B

15、3508/2835 两个电机（ ）。

- A、带动的桨宽大
- B、带动的速度快
- C、2835 外观上的更细更高
- D、以上均不正确

【答案】：C

16、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

17、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

18、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

19、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

20、电调是连接飞控与电机的部件，主要功能是接收飞控发出的信号，再将控制信号转换为（ ），调节电机转速，从而影响和控制飞行器的飞行状态。

- A、电压的大小
- B、电流的大小
- C、脉冲信号
- D、光波信号

【答案】：B

21、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

22、下列关于 RTK 的特性，描述错误的是（ ）。

- A、RTK 定位可达厘米级别，偏差较小
- B、RTK 定向功能，具备抗电磁干扰能力
- C、执行航线作业时，RTK 在同源情况下，无需纠正偏移
- D、网络 RTK 在无网络情况下也可正常使用

【答案】：D

23、无人机燃油箱通气目的之一是（ ）。

- A、通气增大供油流量
- B、保证向发动机正常供油
- C、通气减小供油流量
- D、以上均不正确

【答案】：B

24、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

25、无识别标志的航空器因特殊情况需要飞行的（ ）。

- A、必须经相关管制单位批准
- B、必须经中国人民解放军空军批准
- C、必须经由国务院、中央军委空中交通管制委员会批准

D、必须经民航局批准

【答案】：B

26、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

27、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

28、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

29、固定翼无人机练习启动时，可用（ ）的螺旋桨，既容易启动，又不易反转和打手。

- A、直径较大和较重
- B、直径较小和较重
- C、直径较小和较轻
- D、直径较大和较轻

【答案】：A

30、翼载荷是无人机（

) 升力面所承受的气动力载荷翼载荷可衡量飞行中机翼的受载状况，直接影响到无人机的飞行性能。

- A、单位体积
- B、单位长度
- C、单位面积
- D、单位高度

【答案】：C

31、飞机的姿态需要通过加速度计、（ ）等惯性传感器进行测量。

- A、陀螺仪
- B、GPS
- C、双目传感器
- D、位置传感器

【答案】：A

32、飞行前检查的第一项是（ ）。

- A、重心
- B、紧固件
- C、电压
- D、以上均不正确

【答案】：B

33、执行测量任务的传感器部件，如高度差传感器，送出姿态信号的惯性陀螺平台，实际上也都是些（ ）系统。

- A、开放
- B、闭合
- C、闭环
- D、环路

【答案】：C

34、擦地着陆回收是通过无人机与地面摩擦阻力实现速度缓冲与能量吸收的着陆方式，擦地着陆不受地形条件和机型大小限制，成功着陆率高，但容易造成（

）损伤，需要更换与维修。

- A、机体
- B、全球定位系统（GPS）模块
- C、电机
- D、接收机

【答案】：A

35、无刷电机去除了电刷，最直接的变化就是没有了有刷电机运转时产生的电火花，这样就极大减少了电火花对（ ）的干扰。

- A、动力系统
- B、地面站接收设备
- C、遥控无线电设备
- D、飞控系统

【答案】：C

36、无人机定速遥控飞行时放下襟翼，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】：A

37、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

38、共轴式无人机的航向操纵多是如何实现的（

)。

- A、通过操纵上下旋翼的自动倾斜器
- B、通过分别改变上下的旋翼的总距
- C、通过自动倾斜器和总距的联合操纵
- D、以上均不正确

【答案】：B

39、无人机盘旋飞行时，无人机内，外机翼的线速度是不相同的内翼速度（ ），外翼速度（ ）。

- A、小，小
- B、大，大
- C、小，大
- D、大，小

【答案】：C

40、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

41、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

42、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

43、开展无人机作业，风力应不大于（ ）级。

- A、4
- B、5
- C、6
- D、7

【答案】：B

44、存储无人机的所有设备应装箱存放在室内，保持干燥，存储温度为（ ）。

- A、 $-40^{\circ}\text{C} \sim 50^{\circ}\text{C}$
- B、 $-50^{\circ}\text{C} \sim 60^{\circ}\text{C}$
- C、 $-30^{\circ}\text{C} \sim 60^{\circ}\text{C}$
- D、 $-40^{\circ}\text{C} \sim 60^{\circ}\text{C}$

【答案】：D

45、气压随高度按指数递减，其规律性比较明显，且飞机一般沿等压面飞行，故空气密度的变化主要由空气（ ）的变化所引起。

- A、压强
- B、湿度
- C、温度
- D、速度

【答案】：C

46、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

47、发射机的天线是可调整的，飞行过程中若天线直接对着无人机，这可能会（

) 接收机信号强度。

- A、增强
- B、过滤
- C、屏蔽
- D、减弱

【答案】：D

48、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

49、（ ）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

50、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

51、以下哪种动力电池放电电流最大（ ）。

- A、20000mAh，5C
- B、8000mAh，20C
- C、2000mAh，30C

D、以上均不正确

【答案】： B

52、下列关于充电环境注意事项描述错误的是（ ）。

- A、避免处于阳光暴晒环境下充电
- B、应在车辆、室内等密闭空间内充电
- C、避免处于降雨条件下充电
- D、尽量处于通风常温环境下充电

【答案】： B

53、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

54、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

55、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

56、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

57、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

58、在高海拔寒冷、空气稀薄地区, 飞行器负载不改变下, 飞行器状态会 () 。

- A、飞行时间减少
- B、最大起飞重量增加
- C、飞行时间变长
- D、无任何变化

【答案】：A

59、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

60、GPS 传感器测得的是以下下那一高度 () 。

- A、真实高度
- B、相对高度
- C、海拔高度

D、补偿高度

【答案】：C

61、下面哪种连接是对的？（ ）

- A、电池—电调—电机
- B、电机—电调—电池—IMU
- C、电机—电调—IMU—电池
- D、以上均不正确

【答案】：A

62、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

63、在修改完毕摇杆模式后，在起飞前应轻压低油门，轻微晃动俯仰与横滚，因为（ ）。

- A、确认舵量
- B、确认摇杆模式修改是否成功
- C、确认油门
- D、激活机器

【答案】：B

64、无人机飞行控制系统（自驾仪）调参时设置了失控返航模式，此时丢失全球定位系统（GPS）定位，下列描述正确的是（ ）。

- A、保持原地悬停
- B、按原计划返航并降落到起始点
- C、无法返航，进入姿态飞行模式
- D、飞行控制系统（自驾仪）可任意切换到手动和姿态飞行两种模式"

【答案】：C

65、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

66、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

67、中程无人机活动半径为（ ）。

- A、50~200km
- B、>800km
- C、200~800km
- D、以上均不正确

【答案】：C

68、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

69、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

70、飞行控制系统（自驾仪）安装水平面应与（ ）。

- A、机翼平面平行
- B、水平尾翼平面平行
- C、机身水平面平行
- D、随意安装

【答案】：C

71、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

72、下面关于助手与飞手之间协作描述错误的是（ ）。

- A、助手可对B点一侧进行观察，保障无人机能够准确的完成航线
- B、助手可对速度进行观察，提醒飞手降速或增速
- C、助手可对横移宽度进行观察，提醒横移宽度是否合适
- D、助手可对无人机进行实时操控，纠正飞手的操控动作

【答案】：D

73、飞行控制系统通过加速度传感器和角速度传感器融合测量无人机的（ ）。

- A、飞行速度
- B、飞行姿态
- C、飞行高度

D、飞行温度

【答案】：B

74、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

75、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

76、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

77、电机在焊接插头时，应该先对线头和插头分别（ ），然后再焊接。

- A、上锡
- B、清洗
- C、预热
- D、上助焊剂

【答案】：A

78、（ ）包括在执行任务的过程中，需要根据环境情况的变化制定一些通信任务，调整与任务控制站之间的通信方式等。

- A、目标分配
- B、链路规划
- C、通信规划
- D、以上均不正确

【答案】： C

79、关于无人机飞行控制系统（自驾仪）调参时电压保护设置叙述正确的是（ ）。

- A、有两级低电压报警设置，第一级报警出现红灯闪烁，表示电量较低，可以继续飞行
- B、第一级报警出现红灯闪烁，表示电量极低，飞行控制系统（自驾仪）恒定设置为自动下降，可更改
- C、设置低电压报警值无需注意测算线损电压，提高精度
- D、出现低电压报警时最好及时降落，避免出现危险

【答案】： B

80、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

81、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

82、某多轴螺旋桨长 254 毫米，螺距 114 毫米，那么他的型号可表述为（ ）。

- A、2511
- B、1045
- C、254114
- D、以上均不正确

【答案】：B

83、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

84、电动无人驾驶航空器的动力系统主要有（ ）、电池组、电子调速器和螺旋桨组成。

- A、减震器
- B、电池电压检测器
- C、电动机
- D、飞控系统

【答案】：C

85、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

86、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

87、航线规划前应根据作业实际需要，向线路所在区域的（ ）履行空域审批手续。

- A、民航局
- B、民航地区管理局
- C、空管部门
- D、交通管理局

【答案】：C

88、遥控无人机着陆时，如果拉平前飞机的俯角较大、下降快，应（ ）。

- A、拉杆稍早些
- B、拉杆稍晚些
- C、还按正常时机拉杆
- D、以上均不正确

【答案】：A

89、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

90、现场作业人员均应穿戴（

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/808105037027007046>