

无人机资格证模拟试题 8 卷

第一部分 单选题(150 题)

1、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

2、测绘作业一般采用（ ）航高，电力线路巡检采用（ ）作业模式。

- A、固定，变航高
- B、变航高，变航高
- C、固定，固定
- D、变航高，固定

【答案】：A

3、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

4、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

5、一款电机参数为 3S 最大电流 23A，下面哪一款电调搭配最为适合（ ）。

A、2-3S20A

B、2-6S40A

C、2S30A

D、2-3S30A

【答案】：D

6、测量机翼的翼弦是从（ ）。

A、机身中心线到翼尖

B、左翼尖到右翼尖

C、机翼前缘到后缘

D、以上均不正确

【答案】：C

7、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

8、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

9、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

10、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

11、多轴飞行器的操纵不包括（ ）。

- A、俯仰操纵
- B、航向操纵
- C、周期变距
- D、以上均不正确

【答案】：C

12、两块 16000MAH6S25C 电池，一种方式串联，一种方式并联，哪种方式能输出电流更大？（ ）

- A、不联
- B、并联
- C、串联
- D、以上均不正确

【答案】：B

13、无人机的 GPS 模块因损坏需进行替换，替换后重新安装，其位置距离螺旋桨有一定要求，下面安装位置正确的是（

)。

- A、距离螺旋桨 12cm
- B、距离螺旋桨 8cm
- C、距离螺旋桨 5cm
- D、安装在机体正下方

【答案】：A

14、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，DJIGO 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

15、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

16、同一架多旋翼飞行器，在同样做好动力匹配的前提下（ ）。

- A、两叶桨的效率
- B、三叶桨的效率
- C、两种桨效率一样高
- D、以上均不正确

【答案】：A

17、一般电源适配器的最大输出功率要比充电器的最大输出功率大（

) 倍。

- A、1.2-1.5
- B、2-3
- C、2.5-3
- D、3-5

【答案】：A

18、遥控无人机着陆时，关于顺风着陆描述正确的是（ ）。

- A、跟无风情况下一样，不需特别操作
- B、下滑速度较大，舵面效用较强，在拉平过程中，拉杆动作应及时、适量，防止拉平高
- C、下滑速度较小，舵面效用较弱，在拉平过程中，拉杆动作应及时、适量，防止拉平低
- D、以上均不正确

【答案】：C

19、关于电调的主要作用，下面描述正确的是（ ）。

- A、驱动电机运转
- B、接收飞行信号
- C、存储飞行数据
- D、调节飞行的姿态

【答案】：A

20、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

21、传感器中（ ）用于感受无人驾驶航空器的俯仰、滚转和航向角度。

- A、高度传感器

B、姿态传感器

C、空速传感器

D、位置传感器

【答案】： B

22、飞机平飞遇垂直向上突风作用时（ ）。

- A、阻力将增大
- B、升力将增大
- C、升力将减小
- D、以上均不正确

【答案】：B

23、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

24、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

25、小型固定翼飞机的结构系统主要包括机身、机翼、尾翼、起降装置，（ ）是无人机产生升力的主要部件。

- A、机身
- B、机翼
- C、尾翼
- D、起降装置

【答案】：B

26、以下不是导航飞控系统组成部分的是（ ）

)。

- A、传感器
- B、电台
- C、执行机构
- D、以上均不正确

【答案】：B

27、无人直升机或多旋翼飞行器飞行时间的含义是指（ ）。

- A、自旋翼机起飞离地到着陆接地的瞬间
- B、自旋翼机起飞滑跑至着陆滑跑终止的瞬间
- C、自旋翼机旋翼开始转动至旋翼停止转动的瞬间
- D、以上均不正确

【答案】：C

28、根据机翼产生升力的特性，飞行速度越快机翼产生的升力越大，为了保持无人机运动的水平，发动机还会有一定的（ ）。

- A、左拉角度
- B、右拉角度
- C、上拉角度
- D、下拉角度

【答案】：D

29、地面控制站飞行参数综合显示的内容包括（ ）。

- A、飞行与导航信息、数据链状态信息、设备状态信息、指令信息
- B、导航信息显示、航迹绘制显示以及地理信息的显示
- C、告警信息、地图航迹显示信息
- D、以上均不正确

【答案】：A

30、悬停状态的四轴飞行器如何实现向右移动（ ）。

- A、纵轴右侧的螺旋桨减速，纵轴左侧的螺旋桨加速
- B、纵轴右侧的螺旋桨加速，纵轴左侧的螺旋桨减速
- C、横轴前侧的螺旋桨加速，横轴后侧的螺旋桨减速

D、以上均不正确

【答案】：A

31、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

32、飞行驾驶员操作无人机定高平飞时，下列正确的是（ ）。

- A、不断检查空速、高度、和航向指示
- B、定高平飞结束前可以休息
- C、偶尔关注以下空速，高度和航向指示
- D、以上均不正确

【答案】：A

33、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

34、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

35、无人机定速遥控飞行时收起起落架，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】：B

36、旋翼的地面效应，是指飞行器在接近地面的高度工作时，被旋翼排向地面的气流受到地面阻挡，从而影响旋翼空气动力的一种现象影响地面效应的因素包括（ ）。

- A、温度、飞行速度和风、地表环境
- B、湿度、飞行速度和风、地表环境
- C、高度、飞行速度和风、地表环境
- D、以上均不正确

【答案】：C

37、（ ）无人机侦察监测区域应预先标注，主要包括任务区域范围，侦察监测范围对象等。

- 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】：B

38、（ ）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

39、无人机飞行控制系统速率陀螺是感知飞行器平台的传感器（

)。"

- A、姿态角度
- B、航向角
- C、角速度
- D、以上均不正确

【答案】：C

40、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

41、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

42、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

43、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

44、电调的输出电流必须（ ）电动机的最大电流。

- A、等于
- B、大于
- C、小于
- D、不等于

【答案】：B

45、（ ）功能通常包括指挥调度、任务规划、操作控制、显示记录等功能。

- A、数据链路分系统
- B、无人机地面站系统
- C、飞控与导航系统
- D、以上均不正确

【答案】：B

46、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

47、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

48、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

49、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

50、据统计，无人机系统事故 60%以上发生在（ ）。

- A、滑跑阶段
- B、起降阶段
- C、巡航阶段
- D、以上均不正确

【答案】：B

51、多轴左右平移时，飞机姿态是绕哪根轴发生变化？（ ）

- A、纵轴
- B、横轴
- C、立轴
- D、以上均不正确

【答案】：A

52、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

53、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

54、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

55、实际飞行时，使用有飞控的飞机，以起降场或视界内的某一点为（ ），飞机升空绕原点爬高探测云底的高度。

- A、中心
- B、参照物
- C、原点
- D、终点

【答案】：C

56、固定翼无人机机动飞行时平飞速度的提升措施，下列选项正确的是（ ）。

- A、减小飞机载重量
- B、增大迎角
- C、增大机翼面积
- D、减小翼型厚度

【答案】：D

57、无刷电机平衡性能对飞行器性能的影响，下面不包括的是（ ）。

)。

- A、降低电调寿命
- B、影响飞行器飞行性能
- C、飞机振动
- D、影响电机寿命

【答案】：A

58、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

59、多旋翼飞行器通常装有（ ）具以上旋翼。

- A、四
- B、三
- C、二
- D、一

【答案】：B

60、遥控无人机着陆时，关于顺风着陆描述正确的是（ ）。

- A、地速较大，平飘距离较长
- B、地速较小，平飘距离较短
- C、地速正常，平飘距离正常
- D、以上均不正确

【答案】：A

61、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

62、众所周知，物体运动的速度是一个矢量，关于飞行过程中空速与地速的关系，下列正确的是（ ）。

- A、正侧风时，空速=地速
- B、 无论何时，空速+风速=地速
- C、 逆风时，空速<地速
- D、以上均不正确

【答案】：B

63、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

64、无人机重新起飞测试时，出现某台或多台电动机起动微调级时起动不一致的情况，此时首先需要（ ），直到所有电动机能够同步起动和停止。

- A、更换飞控
- B、重新校准油门行程
- C、更换接收机
- D、拆卸螺旋桨

【答案】：B

65、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

66、设备运维单位提前建立各型无人机巡检系统正常以及备选起飞和（ ），由工作许可人在地图上进行标注，并及时更新。

- 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】：D

67、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

68、工作负责人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（ ）。

- A、工作负责人
- B、程控手
- C、工作许可人
- D、操控手

【答案】：C

69、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

70、典型的无人机是由飞行器平台、动力系统、控制站与飞行控制系统、通信导航系统、任务载荷系统以及（

）系统组成。

- A、发射/回收系统
- B、燃油系统
- C、制导系统
- D、飞行系统

【答案】：A

71、固定翼无人机机体通常由（ ）的模块化机体组成，既方便携带，又可以在短时间内完成组装、起飞。

- A、可重复利用
- B、可拆卸
- C、可回收
- D、可丢弃

【答案】：B

72、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

73、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

74、8040 螺旋桨，其螺距为（

)。

- A、4in
- B、40in
- C、8in
- D、10.16in

【答案】：A

75、多旋翼无人机要求实现悬停中向右偏航，不同螺旋桨应如何变化？（ ）

- A、逆时针桨减速，顺时针桨加速
- B、机体轴左边螺旋桨加速，右边螺旋桨减速
- C、逆时针桨加速，顺时针桨减速
- D、以上均不正确

【答案】：C

76、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

77、检查无刷电机平衡是否良好的方法描述正确的是（ ）。

- A、电机不带螺旋桨进行旋转
- B、电机带动螺旋桨进行旋转
- C、用手转动电机
- D、将飞行器起飞，感受飞行器机身振动

【答案】：A

78、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

79、小型无人机，是指空机质量小于等于（ ）千克的无人机，微型和轻型无人机除外。

- A、116
- B、5700
- C、1260
- D、以上均不正确

【答案】：B

80、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

81、未按照国家有关规定经特别批准，（ ）航空器不得飞入空中禁区和临时空中禁区。

- A、军用
- B、民用
- C、临时
- D、任何

【答案】：D

82、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

83、关于部分多轴飞行器，机臂上反角设计描述正确的是（ ）。

- A、提高稳定性
- B、提高机动性
- C、减少电力损耗
- D、以上均不正确

【答案】：A

84、可能需要处置的紧急情况不包括（ ）。

- A、控制站显示系统故障
- B、上行通讯链路故障
- C、飞控系统故障
- D、以上均不正确

【答案】：C

85、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

86、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

87、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

88、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

89、现场禁止使用可能对无人机造成干扰的（ ）。

- A、遥控系统
- B、图传系统
- C、任务设备
- D、电子设备

【答案】：D

90、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

91、下列正确的是（ ）。

- A、飞机的升阻比越大，飞机的空气动力特性越差
- B、飞机的升阻比越小，飞机的空气动力特性越好
- C、飞机的升阻比越大，飞机的空气动力特性越好

D、以上均不正确

【答案】：C

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/846225224203011101>