1+X 无人机考试题库

第一部分　单选题(150 题)

1、视距内飞行定义中的高度，一般是指人、机相对高度不超过起飞点（　　）米。

A、100 米

B、120 米

C、500 米

D、1000 米

【答案】：B

2、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

3、（　　）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

4、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

5、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

6、（　　）的内容包括出发地点、途径地点、目的地点的位置信息、飞行高度速度和需要到达的时间段。
A、航线规划
B、航迹规划
C、任务规划
D、以上均不正确
【答案】：A

7、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：（　　）和转动。
A、平移
B、平行
C、平动
D、直行
【答案】：C

8、导航子系统功能是向无人机提供（

）信息，引导无人机沿指定航线安全、准时、准确的飞行。
A、高度、速度和位置
B、角速度
C、角加速度
D、温度、湿度
【答案】：A

9、飞行器的失控行为不包括的是（　　）。
A、返航
B、悬停
C、下降
D、上升
【答案】：D

10、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

11、地面控制站的组成包括地面遥控设备、通讯链路硬件、计算机软硬件平台、（　　）。
A、地面站软件系统
B、飞行控制系统
C、GPS 控制系统
D、调参系统
【答案】：A

12、无人机配平的主要考虑是（　　）沿纵轴的前后位置。
A、气动焦点
B、发动机
C、中心

D、重心

【答案】：D

13、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

14、规划的航线遇有线路交叉跨越、临近边坡等情况，应保持足够的（　　）。
A、净空距离
B、安全距离
C、飞行距离
D、海拔高度
【答案】：B

15、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

16、多旋翼无人机抗风性测试结果表明，无人机抗风性与无人机的（）有关，下列选项错误的是。
A、电池容量
B、飞行控制系统（自驾仪）算法的精确度
C、PID 算法的协调性
D、重量体积
【答案】：A

17、（

）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

18、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

19、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

20、遥控无人机着陆时（　　）。
A、机场气温较高时，跑道上升气流明显，会导致下滑距离增长
B、机场气温较高时，跑道下降气流明显，会导致下滑距离增长
C、机场气温较高时，跑道下降气流明显，会导致下滑距离减小
D、以上均不正确
【答案】：A

21、维护保养人员应按要求（　　）按时开展日常维护、零件维修更换、大修保养和试验等工作。
A、使用经验
B、使用说明书

C、飞行手册
D、维护保养手册
【答案】：D

22、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

23、若一架无人机在飞行中可以进行舵面遥控，但无实时图像信号，地面站有各类仪表信息，但无法编辑航点航线，请问该无人机的遥控器（　　）正常，图传（　　）故障，数据电台（　　）正常，（　　）故障。

A、下行链路、上行链路、下行链路、上行链路

B、 上行链路、下行链路、下行链路、上行链路

C、 上行链路、上行链路、下行链路、下行链路

D、以上均不正确

【答案】：B

24、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

25、以大疆产品为例，DJIGO界面中，姿态球中的飞行器状态与实际不符，可能是因为。

A、移动设备指南针异常，需校准

B、移动设备未连接蜂窝数据网络

C、移动设备未登录DJI

GO 账户
D、移动设备信号受到干扰
【答案】：A

26、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

27、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

28、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

29、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

30、电动型多旋翼无人机螺旋桨的型号必须与（

）的型号相匹配。
A、电动机
B、电调
C、飞控
D、电池
【答案】：A

31、以大疆产品为例，姿态数据中，“H”代表什么？（　　）
A、飞行器与起飞点之间的相对高度距离
B、飞行器与起飞点之间的相对水平距离
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】：A

32、以下那一项是无人飞行器的英文缩写（　　）。
A、UAU
B、ATC
C、AUV
D、UAV
【答案】：D

33、无人直升机的基本结构一般包括：机身、主旋翼、尾桨、操作系统、传动系统、电动机或发动机和（　　）。
A、起落架
B、起落台
C、遥控器
D、赛道
【答案】：A

34、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

35、固定翼无人机机电系统由动力单元、（　　）、燃油、电子调速器、配电系统和机载电源组成，提供无人机飞行所需的动力和能源。
A、机翼
B、螺旋桨
C、数据链机载终端
D、地面站
【答案】：B

36、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

37、下列关于航线规划中障碍物测量的描述，错误的是（　　）。
A、如果作业区域内存在障碍物，则建议对障碍物测量，否则有可能造成撞机
B、障碍物区域的形状和大小，可通过调整其边界点进行微调
C、障碍物区域测量后，应设置障碍物边距，保障飞行安全
D、障碍物区域不受内缩距离的影响
【答案】：D

38、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

39、多轴飞行器飞控软件使用中要特别注意的事项，不包括（　　）。
A、文件大小
B、各通道正反逻辑设置
C、版本
D、以上均不正确
【答案】：A

40、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

41、以下不属于航空器的是（　　）。
A、直升机
B、飞艇
C、卫星
D、以上均不正确
【答案】：C

42、固定翼无人机进行水平“8”字飞行时，要求在高度为（　　）米的航线上。
A、30-50
B、60-80

C、90-120

D、120-140

【答案】：B

43、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

44、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

45、航测固定翼无人机在不同的大气环境下飞行测试必须校准（）传感器。
A、气压计
B、全球定位系统（GPS）
C、磁罗盘
D、角速度计
【答案】：A

46、在保障无人机飞行安全的基础上，为无人分配最高效的故障处置策略，例如，分配高度源故障和位置源故障的首选策略分别是（）。
A、航迹返回和迫降
B、定高盘旋和航向返回
C、迫降和航向返回
D、航迹返回和航向返回
【答案】：D

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、高原地区 16*8 两叶、17*6 两叶、15*5 三叶，灵活性最好的是哪一个，最省电是哪一个？（　　）
"A、灵活 15*5 三叶最省 17*6 两叶"
"B、灵活 16*8 两叶最省 17*6 两叶"
"C、灵活 15*5 三叶最省 16*8 两叶"
D、以上均不正确
【答案】：A

49、遥控无人机平飞转弯前（　　）。
A、根据转弯坡度大小，减油门 5%-10%，保持好平飞状态
B、根据转弯坡度大小，加油门 5%-10%，保持好平飞状态
C、保持当前平飞状态
D、以上均不正确
【答案】：B

50、输电线路状态巡视，对防护区内人口稠密区、交跨公路等易受外力损伤、破坏的区段巡视周期为（　　）至少一次。
A、每月
B、每季度
C、每半年
D、每年
【答案】：A

51、以大疆产品为例，飞行器姿态数据中，“H.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、飞行器沿水平方向的飞行速度
【答案】：D

52、无人机着陆目测与有人机相比不同之处为（　　）。
A、有人机是从飞机观察着陆场，无人机是从着陆场观察飞机
B、有人机为第三视角，无人机为第一视角
C、有人机驾驶员通过地面人员通告仪表参考值，无人机起降驾驶员可自行观察仪表参考值
D、以上均不正确
【答案】：A

53、高压架空输电线路按设备状态巡视方式是根据架空输电线路的实际状况和运行经验动态确定线路（　　）的巡视。
A、巡视时长
B、巡视周期
C、巡视质量
D、巡视项目
【答案】：B

54、工作地点、起降点及起降航线上应避免无关人员干扰，必要时可设置（　　）。
A、围栏
B、专人监护
C、安全警示区
D、任务区
【答案】：C

55、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

56、（　　）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

57、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

58、无人机驾驶员操作副翼时，飞行器将（　　）。
A、横轴运动
B、纵轴运动
C、立轴运动
D、以上均不正确
【答案】：B

59、长期存放的飞行器，至少（　　）进行一次通电试车检查。
A、每季度

B、每月
C、每周
D、每年
【答案】：B

60、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

61、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

62、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

63、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

64、锂电池的使用寿命主要是充放电次数，达到规定使用寿命或出现充电明显延时或最大电量低于标称值（

）以上的电池，不建议继续使用。
A、0.05
B、0.1
C、0.2
D、0.25
【答案】：B

65、遥控无人机着陆时，收油门过晚、过细，速度减小慢，使拉平时的速度大，飞机下沉慢（　　）。
A、容易拉平高或者进入平飘时仰角较小
B、对飞机无影响
C、容易拉平低或者进入平飘时仰角较大
D、以上均不正确
【答案】：A

66、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

67、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，在飞行过程中与地面标识物的水平误差不得大于±（　　）cm。
A、10
B、30
C、50
D、100
【答案】：C

68、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

69、执行紧急救护，抢险救灾或其他紧急任务，飞行计划申请最迟应在飞行前（　　）H提出。
A、0.5
B、1
C、2
D、3
【答案】：B

70、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

71、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

72、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

73、起降点四周（　　）条件应良好，满足安全起降要求。
A、起降
B、作业
C、飞行
D、净空
【答案】：D

74、无人机机载抓取系统中维修后，应在非飞行状态下测试（　　）正常工作，才可以继续作业。
A、电调
B、接收机
C、图传
D、桨叶
【答案】：B

75、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

76、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

77、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

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

80、多旋翼电调与电机如何匹配？（　　）
A、电调的额定电压要比电机的最大电流高
B、电调的额定电流要比电机的最大电流底
C、电调的额定电流要比电机的最大电流高
D、以上均不正确
【答案】：C

81、多旋翼无人机机体一般不使用材料（　　）。
A、碳纤维材料
B、高强度工程塑料
C、玻纤维材料

D、以上均不正确

【答案】：C

82、（　　）是指军事重地、核电站和行政中心等关乎国家安全的区域及周边。
A、安保净空区
B、安全净空区
C、重点地区
D、重要地区
【答案】：C

83、无人机地面控制站是整个无人机系统非常重要的组成部分，它包括任务规划，任务回放，实时监测，数字地图，通信数据链在内的集控制，通信，数据处理于一体的综合能力，是整个无人机系统的（　　）。
A、指挥终端
B、指挥控制中心
C、数据统计中心
D、显示服务端
【答案】：B

84、固定翼 90 度转弯风力对飞机影响（　　）。
A、顺风大
B、 逆风大
C、 一样
D、以上均不正确
【答案】：C

85、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

86、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

87、一般电源适配器的最大输出功率要比充电器的最大最出功率大（）倍。
A、1.2-1.5
B、2-3
C、2.5-3
D、3-5
【答案】：A

88、固定翼无人机航程的测试受电池电量、（　　）的影响。
A、距离对信号
B、GPS
C、电机输出马力
D、桨叶尺寸
【答案】：A

89、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

90、下列哪个属于对冲击流？（　　）
A、风沿迎风坡上升
B、

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/858073126034007046