2025年无人机理论考试题库

第一部分　单选题(150题)

1、以下属于闭源飞行控制系统（自驾仪）的是（　　）。
A、A3
B、APM
C、PX4
D、CCD3
【答案】：A

2、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

3、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

4、当高速无人机在着陆时，为了缩短滑跑距离，有必要（　　）。
A、增大阻力，降低速度
B、增大升力，降低速度
C、增大升力，提高速度
D、以上均不正确
【答案】：A

5、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

6、地面操作人员对无人驾驶航空器飞行状态以及飞行航迹的操作和规划信息，可以通过（　　）传输到数传电台进而发射给无人驾驶航空器。

A、遥控器

B、地面控制站

C、无线数传模块

D、GPS

【答案】：B

7、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

8、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

9、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

10、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

11、无人机飞行员在操纵飞机平飞时，遇到强烈的垂直上升气流时，为了防止过载超规定应（　　）。
A、适当减小飞行速度
B、加大油门迅速脱离
C、以最大上升率增大高度
D、以上均不正确
【答案】：A

12、多旋翼无人机功能改造需要考虑的因素通常包括起飞重量与载重比要求、续航时间要求、飞行控制与导航要求、通信传输要求、（　）等。
A、外观要求
B、颜色要求
C、维保要求
D、飞行器平台与任务载荷系统的连接与联调
【答案】：D

13、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

14、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

15、无人机装配中机翼、电机、机臂和（　　）需要用到水平尺。
A、电池
B、电子调速器（电调）
C、飞行控制系统（自驾仪）
D、分电板
【答案】：C

16、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

17、姿态遥控模式下操纵无人机爬升，飞机带右坡度时，下列正确的操纵是（

）。
A、应柔和地向右压杆
B、应柔和地回杆或向左压杆
C、应柔和地向前顶杆
D、以上均不正确
【答案】：B

18、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

19、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

20、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

21、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

22、轻小型无人机常用定距螺旋桨的尺寸通常用 X×Y 来表示，其中 Y 表示（　　）。
A、桨径
B、螺距
C、叶片数量
D、以上均不正确
【答案】：B

23、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

24、下面关于悬停操纵说法错误的是（　　）。
A、悬停时的姿态是各气动力和力矩以及重量、重心配平的结果，是唯一的
B、在悬停中，要保持直升机没有前后移位，必须使纵向力和俯仰力矩平衡
C、悬停时气动力自动保持平衡，无需频繁操纵
D、以上均不正确
【答案】：C

25、多轴飞行时地面人员手里拿的“控”指的是（　　）。
A、地面遥控发射机

B、链路系统
C、导航飞控系统
D、以上均不正确
【答案】：A

26、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

27、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

28、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

29、直升机飞行中需要的操纵（　　）。
A、需要六个，因为直升机空中有六个自由度
B、需要三个操纵就可以改变俯仰、横测和航向姿态
C、需要四个操纵才能改变与保持所需姿态
D、以上均不正确
【答案】：B

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、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

32、轻型无人机，是指同时满足空机重量不超过（　　）千克，最大起飞重量不超过（　　）千克，最大飞行速度不超过（　　）千米/小时，具备符合空域管理要求的空域保持能力和可靠被监视能力的遥控驾驶航空器，但不包括微型无人机。

A、2，7，100

B、3，7，100

C、4，7，100

D、5，7，100

【答案】：C

33、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

34、（

）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

35、以下是共轴双旋翼直升机的优点的是（　　）。
A、操作结构简单
B、自转下滑性能优异
C、纵向尺寸小
D、以上均不正确
【答案】：C

36、属于无人机飞控子系统的是（　　）。
A、无人机姿态稳定与控制
B、无人机任务设备管理与控制
C、 信息收集与传递
D、以上均不正确
【答案】：A

37、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

38、无人机飞防作业关于风的方面，描述错误的是（　　）。
A、大风会引起飘移增加

B、禁止人员处于下风向
C、应在 3 级风以内作业
D、7 米/秒的风速有助于提升作业效果
【答案】：D

39、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

40、（　　）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

41、固定翼无人机着陆和起飞时，描述正确的是（　　）。
A、固定翼无人机一般顺风起飞
B、固定翼无人机一般顺风着陆
C、固定翼无人机一般逆风着陆
D、固定翼无人机起降不受风的影响
【答案】：C

42、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

43、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

44、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

45、主控主要的功能是（　　）。
A、接收传感器信号并实现飞行器的所有功能
B、经纬度定位
C、方位确定
D、确定角速度
【答案】：A

46、姿态遥控模式下操纵无人机爬升，飞机速度减小太多时，下列正确的操纵是（　　）。
A、迅速关闭发动机
B、迅速增大俯仰角
C、迅速减小俯仰角
D、以上均不正确
【答案】：C

47、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

48、地面控制站功能主要包括以下几个方面：飞行状态的监测与控制、（　　）、飞行数据的记录与回放、模拟飞行。
A、地图导航
B、任务规划
C、飞行控制
D、地图导航与任务规划
【答案】：D

49、GPS 系统不能提供哪个参数（　　）。
A、方位角度
B、高度
C、经纬度
D、速度
【答案】：A

50、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

51、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

52、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

53、无人机驾驶员操纵无人机地面滑行时，下列描述正确的是（ ）。
A、主要通过控制方向舵杆量操纵
B、主要通过控制副翼杆量操纵
C、主要通过控制升降舵杆量操纵
D、以上均不正确
【答案】：A

54、“卫星接收信号强度符合要求，确认任务规划正确无误，数据上传和下传工作正常”是（ ）的工作内容之一。
A、飞行器整体目视检查
B、遥控器检查
C、地面站检查
D、环境与飞行场地检查
【答案】：C

55、（ ）主要指执行任务过程中实现动作的时间点、方式和方法，设定航点的时间节点，飞行高度、航速、飞行姿态以及配合载荷设备的工作状态和模式，当无人机到达该航点时实施航拍、盘旋等飞行任务。
A、任务分配
B、载荷规划
C、目标分配
D、以上均不正确
【答案】：C

56、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

57、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

58、电调上最粗的红线和黑线用来连接（　　）。
A、动力电池
B、电动机
C、机载遥控接收机
D、飞控
【答案】：A

59、以下无人机中，需要跑道起降的是（　　）？
A、固定翼无人机
B、无人直升机
C、多旋翼无人机
D、六轴飞行器
【答案】：A

60、共轴式直升机的纵横向操纵多是何处得以实现的（

）。
A、下旋翼自动倾斜器的不动环
B、下旋翼自动倾斜器的可动环
C、上旋翼自动倾斜器的可动环
D、以上均不正确
【答案】：A

61、一块聚合物锂电池上标有 25C 字样，C 代表（　　）。
A、充电倍率
B、容量倍率
C、放电倍率
D、以上均不正确
【答案】：C

62、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

63、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

64、（　　）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

65、多旋翼无人机是指具有（　　）个及以上旋翼，能垂直起降、自由悬停的无人驾驶航空器。
A、二
B、三
C、四
D、五
【答案】：B

66、“在与地面站保持不少于 2 米的距离测试各指令通道工作正常”是（　　）的工作内容之一。
A、飞行器整体目视检查
B、遥控器检查
C、地面站检查
D、环境与飞行场地检查
【答案】：B

67、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

68、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

69、一般不在（

）的天气使用无人机，若无法避免，尽快使用完毕，断电擦干，风干或者放到防潮箱吸潮，确定湿气除净后再次使用。

A、雨雪

B、阴天

C、晴朗

D、多云

【答案】：A

70、飞控系统主要由陀螺仪、加速度计、角速度计、气压计、GPS 模块、指南针和控制电路等组成，主要功能是计算并调试无人机（　　）。

A、飞行时间

B、飞行姿态

C、飞行距离

D、飞行系统

【答案】：B

71、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

72、遥控器开机按钮操作顺序（　　）。

A、长按

B、短按再长按

C、短按一下

D、长按再短按

【答案】：B

73、（

）通常有刷电机的连续工作寿命在几百到1千多个小时，到达使用极限就需要更换碳刷，不然很容易造成轴承的磨损。
A、无刷电机
B、碳刷电机
C、直流电机
D、交流电机
【答案】：B

74、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

75、当多旋翼无人机无法保持当前高度飞行时，应该检查（　　）。
A、空速计
B、陀螺仪
C、气压计
D、加速度计
【答案】：C

76、无人机任务规划是实现（　　）的有效途径，它在很大程度上决定了无人机执行任务的效率。
A、自主导航与飞行控制
B、飞行任务与载荷匹配
C、航迹规划与自主导航
D、以上均不正确
【答案】：A

77、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

78、某多轴螺旋型号为1045，那么他的桨长（　　）毫米，螺距（　　）毫米。
A、254,114
B、10，45
C、25，11
D、25，11
【答案】：A

79、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

80、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

81、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

82、垂起固定翼机体结构件的日常维护保养，下列选项错误的是（）。
A、检查电池有无破损，鼓包胀气，漏液等现象
B、检查机身、机翼是否在搬运中有破损并及时维修
C、检查机身、机翼连接处是否还连接牢固并及时维修
D、对机身、机翼擦拭，保持干净
【答案】：A

83、磁罗盘所主要感应的参数是（　　）。
A、经纬度
B、角度方位
C、角速度
D、加速度
【答案】：B

84、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

85、固定翼无人机的副翼负责完成无人机的（　　）动作。
A、横滚
B、俯仰
C、偏航
D、以上均不正确
【答案】：A

86、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

87、电动无人驾驶航空器的电力蓄能装置叫（　　）。
A、电机
B、电源
C、电子调速器
D、电池组
【答案】：D

88、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

89、关于为什么无人机要远离国家边境线，描述最准确的是？（
）
A、从电磁安全方面考虑
B、从气象安全方面考虑
C、从避免出现边境纠纷方面考虑
D、因为边境线飞行环境不好
【答案】：C

90、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（

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/858074134120007045