

utc 无人机考试题库

第一部分 单选题(150 题)

1、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

2、飞行驾驶员操纵无人机转弯时，可能出现情况是（ ）。

- A、在一定条件下的转弯中，坡度增大，机头会下俯，速度随即增大
- B、在一定条件下的转弯中，坡度增大，机头会上仰，速度随即减小
- C、在一定条件下的转弯中，坡度增大，机头会上仰，速度随即增大
- D、以上均不正确

【答案】： A

3、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

4、安装电动机时无人机机头方向的左上和右下为（ ）电动机，右上和左下为（ ）电动机。

- A、逆时针(CCW)，顺时针(CW)
- B、顺时针(CW)，逆时针(CCW)
- C、逆时针(CCW)，逆时针(CCW)
- D、顺时针(CW)，顺时针(CW)

【答案】： B

5、关于图传信号丢失有可能是什么原因造成，以下哪项表述最全面（ ）。

- A、遥控器天线未展开
- B、飞手背对着飞行器
- C、遥控器与飞行器中间隔有障碍物
- D、其他全是

【答案】：D

6、雷达的主要功能，不包括的是（ ）。

- A、避障
- B、定高
- C、提前预判障碍物
- D、照明

【答案】：D

7、新出厂或组装后首次投入飞行的旋翼飞机，应在正式飞行之前进行（ ）。

- A、有桨调试
- B、无桨调试
- C、充电
- D、放电

【答案】：B

8、地面保障分系统由地面保障设备和（ ）组成。

- A、地面接收单元
- B、地面显控单元
- C、数据接收链路
- D、备用设备

【答案】：B

9、遥控无人机着陆到平飘阶段（

)。

- A、平飘前段，速度较大，下沉较慢，拉杆量应小一些
- B、平飘前段，速度较大，下沉较慢，拉杆量应大一些
- C、平飘后段，速度较小，下沉较快，拉杆量应适当减小
- D、以上均不正确

【答案】：A

10、多旋翼飞行器在没有发生机械结构改变的前提下，如发生漂移，不能直线飞行时，不需要关注的是（ ）。

- A、调整重心位置
- B、GPS 定位
- C、指南针校准
- D、以上均不正确

【答案】：A

11、机场上空高度较低的云会直接影响飞机的起降其中，危害最大的云是（ ）。

- A、对流云
- B、卷状云
- C、层状云
- D、层积云

【答案】：A

12、电池、电子调速器（电调）和电机三者之前的关系（ ）。

- A、电池输出电流 $\geq$ 电子调速器（电调）最大电流 $\geq$ 电动机最高承载电流
- B、电池输出电流 $\geq$ 电子调速器（电调）最大电流 $\leq$ 电动机最高随载电流
- C、电池输出电流 $\leq$ 电子调速器（电调）最大电流 $\leq$ 电动机最高承载电流
- D、电池输出电流 $\leq$ 电子调速器（电调）最大电流 $\geq$ 电动机最高承载电

流

【答案】：A

13、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

14、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

15、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

16、应急航线的主要目的是确保飞机安全返航，规划一条安全返航通道和（
），以及（
）。

- A、应急迫降点，安全返航策略
- B、应急迫降点，航线转移策略
- C、安全着陆点，安全着陆策略
- D、以上均不正确

【答案】：B

17、在链路系统中，下面哪一项是从地面控制设备向飞行器进行传送
(

)。

- A、飞行器的速度
- B、飞行器高度
- C、控制信号
- D、视频

【答案】：C

18、空域是航空器运行的环境，也是宝贵的国家资源国务院中央军委十分重视我国民用航空交通管制的建设工作，目前正在推进空域管理改革预计划分三类空域为（ ）。

- A、管制空域、监视空域和报告空域
- B、管制空域、非管制空域和特殊空域
- C、管制空域、非管制空域和报告空域
- D、监视空域、非监视空域和报告空域

【答案】：A

19、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

20、多旋翼 1.1 米轴距代表什么意思？（ ）

- A、对角电机之间的直径距离为 1.1 米
- B、相邻电机之间的直径距离为 1.1 米
- C、对角电机之间的半径距离为 1.1 米
- D、以上均不正确

【答案】：A

21、无人机装配报告中任务载荷系统复检项包括任务载荷系统安装方向正确且牢固、任务载荷系统活动部分手动推动阻尼正常、任务载荷系统信号线插接正确且牢固、（

）、任务载荷系统电源线插接正确且牢固。

- A、任务载荷系统完好无损
- B、任务载荷系统自检通过
- C、任务载荷系统完成校验
- D、任务载荷系统指示灯运行正常

【答案】：A

22、无人机驾驶员遥控无人机起飞滑跑描述正确的是（ ）。

- A、将油门迅速推至大车，等飞机速度积累到足够使其自动起飞
- B、逐渐将油门推至大车并在速度达到起飞速度时柔和拉杆起飞
- C、迅速将油门推至大车并快速拉杆起飞
- D、以上均不正确

【答案】：B

23、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

24、民用无人机在条件允许的情况下，一般要（ ）。

- A、顺风起飞
- B、左侧风起飞
- C、逆风起飞
- D、以上均不正确

【答案】：C

25、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

26、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

27、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

28、无人机前轮偏转的目的（ ）。

- A、保证飞机滑行转弯和修正滑跑方向
- B、前轮摆振时减小受力
- C、主要是为了地面拖飞机
- D、以上均不正确

【答案】：A

29、轻小型无人机常用定距螺旋桨的尺寸通常用 $X \times Y$ 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

30、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

31、垂起固定翼无人机零部件的定期维护保养，下列选项错误的是（ ）。

- A、检查电池有无破损，鼓包胀气
- B、保持机身框架完好无裂纹
- C、检查电机安装是否紧固，有无松动等现象
- D、及时清理油污、碎屑，保持各部位清洁

【答案】：D

32、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

33、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

34、故障巡检、特殊巡检等非计划巡检也应办理（

)。

- A、工作票
- B、工作任务单
- C、工作许可手续
- D、作业控制卡

【答案】：C

35、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

36、遥控无人机着陆时，如果飞机处于顺侧风时（ ）。

- A、地速增大，收油门下滑和四转弯时机均应适当提前
- B、地速减小，收油门下滑和四转弯时机均应适当延后
- C、地速增大，收油门下滑和四转弯时机均应适当延后
- D、以上均不正确

【答案】：A

37、位置传感器用于感受无人机的位置，是飞行轨迹控制的必要前提（ ）是典型的位置传感器。

- A、角速率传感器
- B、加速度传感器
- C、GPS 卫星导航接收机
- D、以上均不正确

【答案】：C

38、电调、电机和螺旋桨是旋翼飞机的（ ）。

- A、控制系统
- B、电力系统

C、动力系统

D、稳定系统

【答案】：C

39、遥控无人机着陆时，下列哪种情况，收油门的时机应适当延迟，收油门的动作适当减慢？（ ）

- A、实际下滑点在预定下滑点前面
- B、实际下滑点在预定下滑点后面
- C、实际下滑点与预定下滑点吻合
- D、以上均不正确

【答案】：B

40、维修无人机飞行控制系统（自驾仪）系统时，飞行控制系统（自驾仪）尽可能安装在固定翼无人机的重心，确保自动驾驶仪上的箭头的方向（ ）。

- A、向上
- B、向下
- C、无人机朝前的方向相同
- D、无人机朝前的方向相反

【答案】：C

41、无人机系统飞行器平台主要使用的是（ ）空气的动力驱动的航空器。

- A、等于
- B、重于
- C、轻于
- D、以上均不正确

【答案】：B

42、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

43、舵面操控是什么控制量？（ ）

- A、模拟控制量
- B、开关控制量
- C、模拟控制量也叫比例控制量
- D、以上均不正确

【答案】：C

44、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

45、空域管理的具体办法由（ ）制定。

- A、中国民用航空局
- B、中共中央军事委员
- C、中华人民共和国国务院和中共中央军事委员会
- D、机场塔台

【答案】：C

46、地面站地图航迹显示系统可为无人机驾驶员提供飞行器（ ）等信息。

- A、飞行姿态
- B、位置
- C、飞控状态
- D、以上均不正确

【答案】：B

47、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

48、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

49、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

50、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

51、地球自转产生的地球自转偏向力对风向产生影响，下列哪个是正确的？

- A、北半球，地球自转偏向力使得气流向左偏转
- B、北半球，地球自转偏向力使得气流向右偏转
- C、

北半球，地球自转偏向力使得气流先向右再向左偏转

D、以上均不正确

【答案】：B

52、垂起固定翼无人机电子电气部件中的飞行控制系统（自驾仪），测试内容为（ ）、气压计、空速计，下列选项错误的是。

A、飞控仪本体

B、遥控器、接收机对频

C、相关飞控组件

D、惯性测量单元

【答案】：B

53、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

54、无人机爬升消耗的能量等于爬升所需（ ）乘以爬升（ ）。

A、拉力；距离

B、拉力；方向

C、拉力；质量

D、升力；距离

【答案】：A

55、侧风中着陆，为了修正偏流，可以采用既修正了偏流，又使飞机的升阻比不减小的（

)。

- A、改变航向法
- B、改变航向法和侧滑法相结合
- C、侧滑法
- D、以上均不正确

【答案】：A

56、无人机平台包括无人机本体和（ ）。

- A、图像传输系统
- B、飞行控制系统
- C、地面站系统
- D、动力系统

【答案】：B

57、多轴飞行器悬停转向和以 10km/h 速度前飞转向中（ ）。

- A、横滚角不同
- B、横滚角不确定
- C、横滚角相同
- D、以上均不正确

【答案】：A

58、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

59、IMU 与磁罗盘之间的关系是怎样的（ ）。

- A、磁罗盘对 IMU 的方位数据进行校正
- B、IMU 对磁罗盘的方位数据进行校正
- C、IMU 与磁罗盘之间的数据是平行的

D、IMU 与磁罗盘各种负责角速度和经纬度

【答案】：A

60、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

61、民用无人机运行多处于低空低速环境下，主要受到的阻力有①摩擦阻力；②循环阻力；③干扰阻力；④激波阻力；⑤诱导阻力；⑥压差阻力。

- A、①②③④
- B、①③⑤⑥
- C、①②⑤⑥
- D、以上均不正确

【答案】：B

62、旋翼水平铰的作用（ ）。

- A、自动调节桨叶升力变化，消除侧倾力矩
- B、使桨叶拉力发生周期性变化，也会使桨叶根部受到的弯矩发生周期性变化
- C、产生自下而上的挥舞相对气流，这会使桨叶迎角减小，拉力减小
- D、以上均不正确

【答案】：A

63、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

64、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

65、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

66、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

67、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

68、以大疆产品为例，飞行器与遥控器电源开启方法为（ ）。

- A、短按
- B、长按
- C、短按，再长按

D、长按，再短按

【答案】：C

69、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

70、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

71、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

72、遥控无人机着陆时，对用侧滑与改变航向相结合的方法修正侧风影响描述正确的是（ ）。

- A、退出第四转弯的时机应根据风向适当提前或延迟
- B、退出第四转弯的时机一律适当提前
- C、退出第四转弯的时机一律适当延迟
- D、以上均不正确

【答案】：A

73、直升机在前飞时桨叶在什么方位迎角最大？（

)

- A、180° 方位
- B、90° 方位
- C、270° 方位
- D、以上均不正确

【答案】：C

74、遥控无人机着陆时，收油门的基本要领是（ ）。

- A、跟着感觉操作
- B、适时、柔和
- C、适时、快速
- D、以上均不正确

【答案】：B

75、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

76、下面哪种情况，磁罗盘信号不会受干扰？（ ）

- A、停车场
- B、空旷场地
- C、磁矿上方
- D、大块金属四周

【答案】：B

77、无人机在飞行的过程中不动任何的遥杆，飞机出现自己顺时针或逆时针环圈的现象，或者在飞行前不能起飞，抑或是飞行过程中出现飞机不能定点悬停的情况，若不考虑其也硬件问题，可以确定是飞机的（

）出现了问题。

- A、接收机
- B、GPS 模块
- C、螺旋桨
- D、电机

【答案】： B

78、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

79、遥控无人机下滑中，估计到第四转弯时的高度将高于预定的高度（ ）。

- A、应及时地收小油门，必要时可收至 20%，增大下滑角
- B、应适当地加大油门，减小下滑角
- C、转为平飞进行修正
- D、以上均不正确

【答案】： A

80、关于无刷电机下列说法正确的是（ ）。

- A、定子是线圈，转子是磁极
- B、用直流电直接可以驱动
- C、有碳刷
- D、寿命较短

【答案】： A

81、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

82、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

83、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

84、无人机在遥控下降中，速度过大时，驾驶员应（ ）。

- A、适当减小带杆量，增大下滑角
- B、适当增加带杆量，减小下滑角
- C、顺其自然，让其自动恢复状态
- D、以上均不正确

【答案】：B

85、关于固定翼无人机重心位置的调整及配平，下列说法错误的是（ ）。

- A、重心的位置影响飞机的纵向稳定性
- B、焦点位置是固定的

C、重心在后，焦点在前稳定性好

D、重心位置可以通过移动零部件摆放位置改变

【答案】：C

86、电调是通过改变什么来控制电机转速的？（ ）

- A、电流
- B、电压
- C、功率
- D、以上均不正确

【答案】：B

87、以大疆产品为例，飞行器姿态数据中，“V.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、飞行器沿水平运动的飞行速度

【答案】：C

88、多旋翼在测试电机转动方向最重要的安全措施是（ ）。

- A、拆卸螺旋桨
- B、拆卸机臂
- C、拆卸电机
- D、以上均不正确

【答案】：A

89、关于对飞行器摇杆模式进行更改，下面描述正确的是（ ）。

- A、将遥控器开启，利用 DJIGO 的遥控器设置功能进行改手，必须接通飞行器电源
- B、将遥控器开启，利用 DJIGO 的遥控器设置功能进行改手，无需接通飞行器电源
- C、将遥控器开启，利用 Assistant 的遥控器设置功能进行改手，无需接通飞行器电源
- D、将遥控器开启，利用 Assistant 的遥控器设置功能进行改手，必须接通飞行器电源

【答案】：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/917154122003010053>