

2025 年 CAAC 执照理论复习考试题库

第一部分 单选题(200 题)

1、固定翼无人机飞行时，出现机体晃动，此时应检查（ ）。

- A、电机安装角度是否有偏差
- B、螺旋桨是否完好
- C、机翼是否平衡
- D、上述部件都可能有故障，都要检查

【答案】：D

2、利用增大机翼弯度来提高机翼的升力系数，会导致（ ）。

- A、机翼上表面最低压力点前移，减小临界迎角
- B、机翼上表面最低压力点后移，减小临界迎角
- C、机翼上表面最低压力点前移，加大临界迎角
- D、以上均不正确

【答案】：A

3、无人机驾驶员操纵无人机复飞时，油门状态描述正确的是（ ）。

- A、保持小油门
- B、逐渐收至小车状态
- C、逐渐推至大车状态
- D、以上均不正确

【答案】：C

4、以下通用配置中，必须配置的是（ ）。

- A、模拟仿真培训系统
- B、图像拼接软件
- C、无人机避障系统
- D、一键返航功能

【答案】：D

5、因照明系统发热量大，安装位置应远离（ ）。

- A、分电板
- B、全球导航卫星系统（GNSS）
- C、螺旋桨
- D、起落架

【答案】：B

6、用下滑有利速度下滑，飞机的（ ）。

- A、升阻比最大
- B、升力最大
- C、下滑角最大
- D、以上均不正确

【答案】：A

7、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

8、若飞行航线、悬停点与杆塔坐标偏差较大，应及时修（ ）。

- A、航线库
- B、飞行航向
- C、飞行航迹
- D、飞行航线

【答案】：A

9、固定翼无人机的基本飞行性能，起飞距离指从开始滑跑到飞机越过安全高度时所经过的水平距离，影响起飞距离的因素中错误的是（ ）。

)。

- A、飞机起飞重量
- B、发动机的推力
- C、减小迎角
- D、爬升角

【答案】：C

10、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

11、以大疆产品为例，飞行器姿态数据中，“D”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】：B

12、远程无人机活动半径在（ ）。

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

【答案】：C

13、直升机、固定翼、多旋翼三种飞行器，其续航性能从高到低排列正确的是（

)。

- A、直升机、固定翼、多旋翼
- B、直升机、多旋翼、固定翼
- C、多旋翼、直升机、固定翼
- D、固定翼、直升机、多旋翼

【答案】：D

14、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

15、X 型四旋翼飞行器，其 2 号与 3 号电机搭配的螺旋桨分别是（ ）。

- A、CW CW
- B、CW CCW
- C、CCW CW
- D、CCW CCW

【答案】：B

16、无桨调试的基本目的是进行（ ），检查飞控、电调和电机是否可以正常通电。

- A、断电调试
- B、强电测试
- C、弱电测试
- D、通电测试

【答案】：D

17、X 型四轴逆时针偏航时，其 1、2 号电机的动作应该是（ ）。

- A、减速、加速

B、减速、减速

C、加速、减速

D、加速、加速

【答案】：A

18、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

19、以下哪一种情景容易引起飞行员产生飞机比实际位置偏高的错觉（ ）。

- A、向上带斜坡的地形
- B、向下带斜坡的地形
- C、常规跑道
- D、以上均不正确

【答案】：A

20、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

21、垂起固定翼无人机电子电气部件的日常维护保养，下列选项错误的是（ ）。

- A、检查各电线外皮是否完好，有无刮擦脱皮等现象
- B、检查飞行器的重心位置是否正确
- C、检查飞行器电池安装是否正确，电池电量是否充足
- D、检查电机安装是否紧固，有无松动等现象

【答案】：B

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、() 传感器是飞行控制系统的基本传感器之一，用以改善系统的阻尼特性、提高稳定性。

- A、迎角，侧滑角
- B、空速
- C、角速率
- D、以上均不正确

【答案】：C

24、四轴旋翼机使用的是()，所以应当使用无刷电调。

- A、有刷电机
- B、无刷电机
- C、智控电机
- D、非智控电机

【答案】：B

25、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

26、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

27、未来无人驾驶航空器地面控制站的发展不包括（ ）。

- A、友好的人机界面
- B、低成本
- C、一站多机
- D、多样性

【答案】：D

28、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

29、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

30、飞机在起飞着陆前放下襟翼的作用是（ ）。

- A、增加升力
- B、增加阻力
- C、增大摩擦力

D、增大升力的同时增加阻力

【答案】：D

31、在垂直矩形航线飞行训练科目中，无人机最大飞行高度为（

) m。

- A、1
- B、1.5
- C、3
- D、7

【答案】：D

32、()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

33、机翼空气动力受力最大的是()。

- A、机翼上表面压力
- B、机翼下表面压力
- C、机翼上表面负压
- D、以上均不正确

【答案】：C

34、汽化器式活塞发动机在()容易出现汽化器回火现象。

- A、热发动起动时
- B、油门收的过猛
- C、寒冷天气第一次起动时
- D、以上均不正确

【答案】：C

35、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

36、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

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、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

39、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

40、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

41、固定翼无人机配平主要考虑的是（ ）沿纵轴的前后位置。

- A、气动焦点
- B、发动机
- C、重心
- D、以上均不正确

【答案】：C

42、相同巡检作业时，航线规划应优先调用已经实际飞行的（ ）。

- A、历史航线
- B、起落航线
- C、安全航线
- D、应急航线

【答案】：A

43、气温的变化，会严重影响电动无人机的哪项性能？

A、速度性能

B、续航性能

C、载荷性能

D、以上均不正确

【答案】：B

44、真空速明显小于地速是什么原因？（ ）

- A、逆风
- B、顺风
- C、无风
- D、以上均不正确

【答案】： B

45、电调是连接（ ）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电流的大小，调节电机转速，从而影响和控制飞行器的飞行状态。

- A、飞控
- B、信号接收器
- C、姿态感知器
- D、GPS

【答案】： A

46、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

47、多旋翼遥控状态下动力失效的处理办法是（ ）。

- A、迅速收油门
- B、开伞迫降
- C、自动返航
- D、以上均不正确

【答案】： B

48、（

) 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

49、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

50、同样容量不同类型的电池，最轻的是（ ）。

- A、铅酸蓄电池
- B、聚合物锂电池
- C、碱性电池
- D、以上均不正确

【答案】：B

51、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

52、（ ）是无人驾驶航空器地面站的主要功能。

- A、数据采集处理
- B、飞行控制
- C、导航

D、监控与任务规划

【答案】： D

53、民用无人驾驶航空器系统视距内运行是指航空器处于驾驶员或观测员目视视距内半径（ ）米，相对高度低于（ ）米的区域内。

- A、500、120
- B、500、100
- C、120、50
- D、250、120

【答案】：A

54、无人机越往高空飞行（飞行速度不变），飞行所获得的（ ）就越小。

- A、升力
- B、重力
- C、推力
- D、以上均不正确

【答案】：A

55、关于多旋翼无人机抗雨性能测试，下列说法错误的是（ ）。

- A、静置淋雨，放置在台风淋雨箱体中间位置，启动并处于怠速状态，保持运行5分钟，多旋翼无人机在雨中能正常旋转
- B、淋雨后检验，放置在外场，检查雨后机体状态，并进行起飞、悬停、降落检查，多旋翼无人机运行正常
- C、雨中悬停，进行雨中悬停，保持5分钟，多旋翼无人机在雨中正常悬停，起降正常
- D、雨中应急返航，进行应急返航，只需返航过程中多旋翼无人机运行正常，安全降落即可

【答案】：D

56、如果数据链路上行中断，会发生（

) 的后果。

- A、无人机退出地面站控制模式
- B、不能获取无人机状态信息
- C、无法在线重规划航线航点及发送任务指令
- D、以上均不正确

【答案】：C

57、固定翼无人机地面控制站包括地面站电脑、()、数据链地面终端等通讯设备，用以辅助完成路线规划任务和飞行过程的监控。

- A、服务器
- B、平板终端
- C、手机
- D、操纵手柄

【答案】：D

58、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

59、垂直起降固定翼无人机中翼段连接()和外翼段，悬停动力臂安装在中翼段上，无人机的悬停动力系统全部集中在悬停动力臂上，为无人机提供起降动力。

- A、外翼段
- B、尾翼
- C、机身
- D、悬停动力臂

【答案】：C

60、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

61、机翼的安装角是（ ）。

- A、翼弦与相对气流速度的夹角
- B、翼弦与机身纵轴之间所夹锐角
- C、翼弦与水平面之间所夹的锐角
- D、以上均不正确

【答案】：B

62、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

63、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

64、以下（ ）不属于固定翼无人机系统的地面控制站。

- A、地面站
- B、数据链地面终端
- C、操作手柄

D、飞控计算机

【答案】： D

65、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

66、（ ）是在无人机执行任务前，由地面控制站制定的，主要是综合任务要求、地理环境和无人机任务载荷等因素进行规划，其特点是约束和飞行环境给定，规划的主要目的是通过选用合适的算法谋求（ ）飞行航迹。

- A、预先规划，全局最优
- B、实时规划，航程最短
- C、航迹规划，航时最短
- D、以上均不正确

【答案】：A

67、遥控无人机着陆时，下列哪种情况需要复飞（ ）。

- A、飞机油料不足
- B、跑道上有机或其它障碍物影响着陆安全时
- C、飞机稍稍偏离期望下滑线
- D、以上均不正确

【答案】：B

68、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

69、适合于超声速飞行的固定翼无人机的气动布局为（ ）。

- A、常规布局
- B、无尾布局
- C、鸭式布局
- D、飞翼布局

【答案】：C

70、小型无人驾驶航空器最常用的起降装置就是起落架，根据起落架的不同安装方式可分为前三点、后三点和（ ）起落架。

- A、平行式
- B、滑橇式
- C、交叉式
- D、车轮式

【答案】：C

71、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

72、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

73、多轴飞行器飞控计算机的功能不包括（

)。

- A、稳定飞行器姿态
- B、接收地面控制信号
- C、导航
- D、以上均不正确

【答案】：B

74、下面哪项功能与 GPS 指南针模块无关（ ）。

- A、精准定位悬停
- B、定高
- C、保持飞行稳定
- D、失控返航

【答案】：B

75、无人机航迹规划需要综合应用（ ），以获得全面详细的无人机飞行现状以及环境信息，结合无人机自身技术指标特点，按照一定的航迹规划方法，制定最优或次优路径。

- A、导航技术、地理信息技术以及远程感知技术
- B、导航技术、航迹优化算法以及地理信息技术
- C、飞控技术、导航技术以及地理信息技术
- D、以上均不正确

【答案】：A

76、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

77、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

78、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

79、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

80、多旋翼无人机飞行控制系统（自驾仪）固件升级时，为保持（ ）稳定，应使用 USB 数据线连接飞行控制系统（自驾仪）进行固件升级。

- A、全球定位系统（GPS）信号
- B、动力电机
- C、飞行姿态
- D、数据传输

【答案】：D

81、遥控无人机着陆时，面对拉平高正确的操作方式是（

)。

- A、拉平高时，如果飞机不下沉，应稍拉杆，使飞机下沉到预定高度
- B、拉平高时，如果飞机随即下沉，应稳住杆，待飞机下沉到一定高度时，再柔和拉杆
- C、发现有拉高的趋势，应推杆
- D、以上均不正确

【答案】：B

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、电机的定子 22084T1000KV 是指（ ）。

- A、22 定子直径毫米，08 定子的高度毫米，1000KV 每分钟每 V 电压 1000 转
- B、22 定子直径英寸，08 定子的高度英寸，1000KV 每分钟每 V 电压 1000 转
- C、22 定子直径毫米，08 定子的高度毫米，1000KV 每分钟 1000 转
- D、以上均不正确

【答案】：A

84、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

85、姿态遥控模式下操纵无人机爬升，飞机爬升率过小时，下列正确的操纵是（

)。

- A、柔和减小俯仰角
- B、柔和增大俯仰角
- C、迅速停止爬升
- D、以上均不正确

【答案】：B

86、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

87、活塞发动机中，CDI 系统属于 () 的一部分。

- A、排气系统
- B、进气系统
- C、点火系统
- D、以上均不正确

【答案】：C

88、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

89、关于四旋翼飞行器的描述，以下错误的是？ ()

- A、桨叶分为正反桨
- B、需按照说明书将桨叶装在正确的位置上

C、飞行器启动前需检查桨叶是否有旋紧

D、桨叶有严重破损无需更换

【答案】： D

90、多轴飞行器飞控板上一般会安装（ ）。

- A、6 个角速率陀螺
- B、1 个角速率陀螺
- C、3 个角速率陀螺
- D、以上均不正确

【答案】：A

91、下列关于使用遥控器注意事项错误的是（ ）。

- A、电源检查及充电
- B、做好日常保养
- C、拉距离试验
- D、有桨开机试验

【答案】：D

92、在对无人机电动系统组装时，依据所选电动机的最大额定电流选择所需（ ）。

- A、电池
- B、电动机
- C、电调
- D、飞控

【答案】：C

93、四轴如何实现左转 90° ？（ ）

- A、逆时针旋转的桨加速
- B、顺时针旋转的桨减速
- C、顺时针旋转的桨加速
- D、以上均不正确

【答案】：C

94、一般常见的组合导航系统以（

）为主。

- A、天文导航和惯性导航
- B、图像匹配导航和卫星导航
- C、卫星导航和天文导航
- D、多卫星

【答案】：D

95、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

96、锂电池长期不用，保存电压是多少？（ ）

- A、3.8V
- B、3.85V
- C、3.75V
- D、以上均不正确

【答案】：B

97、关于旋翼的反扭矩说法正确的是（ ）。

- A、旋翼的反扭矩会迫使直升机向旋翼旋转的反方向偏转
- B、旋翼反扭矩的大小取决于发动机最大功率的大小
- C、发动机带动旋翼旋转时，旋翼诱导阻力矩为发动机传递给旋翼轴的扭矩所平衡标准
- D、以上均不正确

【答案】：A

98、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

99、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

100、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

101、多旋翼无人机的特点是（ ）。

- A、机动灵活
- B、使用成本低
- C、结构简单
- D、其他全是

【答案】：D

102、以下哪一项不属于调试飞控是的校准内容（ ）。

- A、磁罗盘
- B、加速度计
- C、空速计
- D、陀螺仪

【答案】：C

103、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

104、GPS 的 3 个主要功能是（ ）。

- A、高度速度经纬度
- B、高度速度（地速）位置
- C、高度速度（空速）位置
- D、以上均不正确

【答案】：B

105、一般民用无人机所使用遥控器的频率是（ ）。

- A、2.4ZHZ
- B、2.4GHZ
- C、2.4WHZ
- D、以上均不正确

【答案】：B

106、提取系统中安装舵机时，应该先把（ ）复位，防止上电后舵机超限损坏机械手。

- A、压力传感器
- B、舵机
- C、机械爪
- D、丝杆

【答案】：B

107、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

108、关于天气以及作业之间的关系，以下描述错误的是（ ）。

- A、内吸性农药施药后应保证 12 小时内无降雨
- B、应在晴天以及阴天进行植保作业
- C、可在下雨后立即进行植保作业
- D、气温高于 35 摄氏度应停止作业

【答案】：C

109、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

110、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

111、多旋翼无人机自驾仪与机架的隔振改造方法，下列说法不正确的是（ ）。

- A、双面泡沫胶、尼龙扣
- B、螺纹固定连接
- C、凝胶垫
- D、耳塞式或 O 型环悬挂安装

【答案】：B

112、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

113、（ ）是系统硬件的核心组成部分，是联系各个传感器及接口之间的桥梁也是控制设备运行工作的大脑。

- A、传感器
- B、数据储存模块
- C、主控芯片
- D、导航模块

【答案】：C

114、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

115、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

116、进行无人机飞行任务规划时下列哪一条不在考虑范围内（

)。

- A、禁飞区
- B、险恶地形
- C、飞机寿命
- D、以上均不正确

【答案】：C

117、多旋翼无人机起飞降落的特点是（ ）。

- A、安全性高
- B、受场地限制小
- C、稳定性高
- D、其他全是

【答案】：D

118、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

119、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

120、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

121、姿态遥控模式下操纵无人机爬升，飞机带左坡度时，下列正确的操纵是（ ）。

- A、应柔和地向左压杆
- B、应柔和地回杆或向右压杆
- C、应柔和地向前顶杆
- D、以上均不正确

【答案】：B

122、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

123、多旋翼无人机机体平台起装载和承力的作用，加强对机体平台的检查并及时发现、正确处理裂纹，消除飞行中因机体平台振动所导致的机体平台（ ）风险。

- A、故障
- B、断裂
- C、变形
- D、事故

【答案】：B

124、任务分配提供可用的无人机资源和着陆点的显示，辅助操作人员进行（ ）。

- A、载荷规划、通信规划和目标分配
- B、链路规划、返航规划和载荷分配
- C、任务规划、返航规划和载荷分配
- D、以上均不正确

【答案】：A

125、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

126、（ ）通过调节四个电机的转速使四个旋翼间出现特定的转速差，从而实现飞行器的各种动作。

- A、定位系统
- B、动力系统
- C、电力系统
- D、飞控系统

【答案】：D

127、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

128、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

129、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

130、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

131、遥控无人机复飞时，正确的操纵方式是（ ）。

- A、迅速推满油门，同时快速拉杆转入爬升
- B、保持油门，快速拉杆转入爬升
- C、柔和地加满油门，保持好方向，同时柔和拉杆使飞机逐渐转入爬升，保持好爬升状态
- D、以上均不正确

【答案】：C

132、djipc 地面站实时建图最大的优点是什么（ ）。

- A、可以实时建图
- B、能编辑航线
- C、能添加航点
- D、能控制云台

【答案】：A

133、航迹规划需要充分考虑（

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/947056124144010044>