

CAAC 四类无人机执照考试复习题库资料（精简）

第一部分 单选题(200 题)

1、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

2、降落后，应进行（ ）及零部件检查，并做好无人直升机巡检系统使用记录。

- A、外观
- B、电量
- C、螺旋桨
- D、地面站

【答案】： A

3、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

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、民用无人机上的舵机一般输出行程为（ ）。

- A、正负 120 度
- B、正负 45 度
- C、正负 20 度
- D、以上均不正确

【答案】：C

6、（ ）应具备的功能包括：标准飞行轨道生成功能，常规的飞行航线生成、管理功能。

- 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、（ ）是后台指挥中心与前线地面执行人员沟通的枢纽，是最清楚整体行动方案的人，由云台手负责指挥飞行，（ ）主要负责飞行安全。

- A、飞手，云台手
- B、云台手，飞手
- C、飞手，飞手
- D、云台手，云台手

【答案】：B

8、飞行器与返航点超过（ ）米才可以启动返航锁定？（ ）

- A、5 米
- B、10 米
- C、15 米
- D、20 米

【答案】：A

9、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

10、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

11、气压计是反映无人机的什么物理量？（ ）

- A、速度
- B、高度
- C、温度
- D、以上均不正确

【答案】：B

12、飞行控制系统通过加速度传感器和角速度传感器融合测量无人机的（ ）。

- A、飞行速度
- B、飞行姿态
- C、飞行高度
- D、飞行温度

【答案】：B

13、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

14、已知一款多旋翼为四旋翼设计，推重比为 2，单电机最大推力为 3kg，其标准起飞重量是多少 kg（ ）。

- A、8
- B、7
- C、6
- D、4

【答案】：C

15、移动通信模块传输模块安装前区分其类型，根据功能它可以分为图像传输型，（ ），数据传输型三类。

- A、遥控数据传输型
- B、电子信息传输型
- C、数图一体型
- D、全球导航卫星系统（GNSS）数据传输型

【答案】：C

16、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

17、下列不属于飞行前检查重点的选项是（ ）。

- A、飞行器整体目视检查
- B、遥控器检查

C、飞行器商标检查

D、环境与飞行场地检查

【答案】：C

18、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

19、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

20、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

21、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

22、油门测试是以下哪一项测试的主要内容之一（

)。

- A、有桨调试
- B、无桨调试
- C、主控调试
- D、油门调试

【答案】：A

23、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

24、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

25、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

26、在机翼表面附面层由层流状态转变为紊流状态的转捩点的位置。

- A、在飞行M数小于一定值时保持不变
- B、将随着飞行速度的提高而前移
- C、将随着飞行速度的提高而后移

D、以上均不正确

【答案】： B

27、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

28、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

29、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

30、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

31、对频在多旋翼飞行器当中，是指哪个动作（ ）。

- A、将飞行器与遥控器进行唯一性的连接
- B、将飞行器进行数据下载
- C、将遥控器射频信号进行校对
- D、将遥控器与飞行器进行图传传输

【答案】：A

32、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

33、无人机配平的主要考虑是重心沿（ ）的前后位置。

- A、纵轴
- B、横轴
- C、立轴
- D、以上均不正确

【答案】：A

34、以下哪个不是在系统菜单设置里的功能？（ ）

- A、Sound
- B、UserName
- C、function
- D、以上均不正确

【答案】：C

35、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

36、()与无人机控制站的功能类似，但只能控制无人机的机载任务设备，不能进行无人机的飞行控制。

- A、指挥处理中心
- B、无人机控制站
- C、载荷控制站
- D、飞控子系统

【答案】：C

37、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

38、()在无人机任务规划中的作用是显示无人机的飞行位置、画出飞行航迹、标识规划点以及显示规划航迹等。

- A、电子地图
- B、飞行航迹
- C、地理位置
- D、以上均不正确

【答案】：A

39、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

40、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

41、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

42、无人机系统的机长是指（ ）。

- A、协作操控无人机的人
- B、负责整个无人机系统运行和安全的驾驶员
- C、操控无人机的人
- D、以上均不正确

【答案】：B

43、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

44、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

45、() 是最佳的航空飞行层。

- A、对流层
- B、平流层
- C、高层大气
- D、底层

【答案】：B

46、遥控器中升降舵、副翼、方向舵、油门控制通道的英文缩写分别正确的是()。

- A、ELE, AIL, RUD, THR
- B、ELE, THR, RUD, AIL
- C、RUD, AIL, ELE, THR
- D、以上均不正确

【答案】：A

47、固定翼常规无人机飞行主操纵面有()。

- A、副翼、升降舵、方向舵、调整片
- B、副翼、升降舵(或全动平尾)、方向舵
- C、副翼
- D、以上均不正确

【答案】：B

48、起飞场地从北京移至拉萨，对哪类无人机的高度性能影响最严重()。

- A、油动固定翼
- B、电动固定翼

C、电动多轴

D、以上均不正确

【答案】： A

49、对 500kV 及以下电压等级的交、直流单回或双回输电线路，在无人机传感器视场能够覆盖巡检目标且无明显遮挡时，宜采用（ ）巡检方式。

- A、单侧
- B、双侧
- C、上侧
- D、穿越

【答案】：A

50、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

51、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

52、电机、电调、电池、接收机、数传电台请把他们用合格的方式连接（ ）。

- A、数传电台—电池—电调—电机
- B、接收机—电池—电调—电机
- C、电池—电调—电机
- D、以上均不正确

【答案】：C

53、无人机组装的原则不包括（ ）。

- A、完整性
- B、可靠性
- C、安全性
- D、牢固性

【答案】：D

54、飞行前检查，下列哪项不是必须检查的项目（ ）。

- A、周围人员是否与无人机保持安全距离
- B、药箱是否有农药沉淀
- C、遥控器表面是否有污渍
- D、套筒是否旋紧或卡扣是否卡紧

【答案】：C

55、对于续航时间计算，当检测到电量剩余（ ）时，开始报警，提示用户应该注意剩余点亮，提前做好返航准备。

- A、30%
- B、20%
- C、40%
- D、50%

【答案】：A

56、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

57、为了测算多旋翼无人机姿态偏斜角度，需要借助陀螺仪，以下有关陀螺仪表述正确的是（

)。

- A、陀螺仪可以改变多旋翼无人机姿态
- B、陀螺仪可以测量多旋翼无人机加速度变化
- C、陀螺仪可以稳定多旋翼无人机姿态和角速度测算
- D、陀螺仪可以测定空气的密度

【答案】：C

58、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

59、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

60、（ ）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

61、固定翼无人机舵机如果不处于中立位置时，则可能在无人机起飞后产生（

)，而中立微调则是修改舵机中立位置的设置。

- A、加速
- B、减速
- C、偏移
- D、无法起飞

【答案】：C

62、() 包括携带的传感器类型、摄像机类型和专用任务设备类型等，规划设备工作时间及工作模式，同时需要考虑气象情况对设备的影响程度。

- A、任务规划
- B、载荷规划
- C、任务分配
- D、以上均不正确

【答案】：B

63、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

64、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

65、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

66、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

67、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

68、下列（ ）属于电动无人机的缺点。

- A、续航能力差
- B、系统稳定性差
- C、环境适应能力差
- D、震动大

【答案】：A

69、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

70、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

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、（ ）是指通过遥控器屏幕可以查看各个通道的工作状态，也可以分辨通道的正反相。

- A、舵量显示
- B、舵机相位
- C、相位功能
- D、定向功能

【答案】： A

73、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

74、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

75、遥控无人机着陆时，对用侧滑的方法修正侧风影响的正确描述是（ ）。

- A、判明偏流的方向及影响大小，适量向侧风反方向压杆形成坡度，并反扭舵抵制飞机转弯
- B、判明偏流的方向及影响大小，适量向侧风方向压杆形成坡度，并反扭舵抵制飞机转弯
- C、判明偏流的方向及影响大小，适量向侧风方向压杆形成坡度，并同向扭舵抵制飞机转弯
- D、以上均不正确

【答案】：B

76、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

77、使用固定翼无人机巡检系统巡检作业时，使用（ ）方式时，应防止橡皮筋断裂伤人。

- A、滑翔起飞
- B、弹射起飞
- C、增稳起飞
- D、垂直起飞

【答案】：B

78、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

79、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

80、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

81、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

82、关于遥控器天线，下面描述错误的是？（

)

- A、每次飞行时，都应展开天线
- B、远离摇杆的天线尖端朝向，不应指向飞行器
- C、天线展开后应平行于飞行器
- D、远离摇杆的天线尖端朝向，应指向飞行器

【答案】：D

83、遥控器开机以后检查哪几项？（ ）

- A、电压、模型名称、混控
- B、电压、模型类型、发射制式、中立微调
- C、电压、混控、大小舵
- D、以上均不正确

【答案】：B

84、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

85、物体在空气中运动，或者空气在物体表面流过，空气都会对物体产生作用力，这种作用力被称为（ ）。

- A、空气阻力
- B、流体阻力
- C、空气动力
- D、升力

【答案】：C

86、IMU 方向选择，即飞控安装方向选择，需要根据飞控实际的安装位置，选择正确的安装方向，错误的选择将会导致（

)。

- A、起飞后向后飞
- B、起飞后向左飞
- C、起飞后向右飞
- D、严重的飞行事故

【答案】：D

87、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

88、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

89、飞机的压力中心是（ ）。

- A、压力最低的点
- B、压力最高的点
- C、升力的着力点
- D、以上均不正确

【答案】：C

90、某螺旋桨是正桨，是指（ ）。

- A、从多轴飞行器上方观察，该螺旋桨逆时针旋转
- B、从多轴飞行器上方观察，该螺旋桨顺时针旋转
- C、从多轴飞行器下方观察，该螺旋桨逆时针旋转

D、以上均不正确

【答案】：A

91、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

92、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

93、（ ）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

94、易造成飞机积冰的原因是（ ）。

- A、过冷雨滴
- B、雨滴
- C、雾气
- D、雾滴

【答案】： A

95、外转子无刷电机相对于内转子无刷的优势是（

)。

- A、扭矩更高
- B、寿命更长
- C、功率更大
- D、转速更高

【答案】：A

96、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

97、气压随高度按指数递减，其规律性比较明显，且飞机一般沿等压面飞行，故空气密度的变化主要由空气（ ）的变化所引起。

- A、压强
- B、湿度
- C、温度
- D、速度

【答案】：C

98、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

99、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

100、起飞前，操作人员应逐项开展设备检查、系统自检、（ ）确保无人机处于适航状态。

- A、天气检查
- B、航线检查
- C、地面检查
- D、空域检查

【答案】：B

101、菱形航线平移训练科目中，由H点起飞，控制好油门，操控无人机匀速垂直上升至（ ）m高度，保持无人机姿态平稳，悬停1-3秒。

- A、1
- B、1.5
- C、3
- D、7

【答案】：C

102、遥控无人机平飞转弯后段（ ）。

- A、当飞机轨迹方向离目标方向10度-15度时，注视地平仪，根据接近目标方向的快慢，逐渐回杆
- B、当飞机轨迹方向到达目标方向时，注视地平仪，逐渐回杆
- C、当飞机轨迹方向超过目标方向10度-15度时，注视地平仪，逐渐回杆
- D、以上均不正确

【答案】：A

103、多轴旋翼飞行器通过改变（ ）控制飞行轨迹。

- A、总距杆
- B、尾桨
- C、转速
- D、以上均不正确

【答案】：C

104、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

105、螺旋桨的螺距是什么？（ ）

- A、螺距是指螺旋桨旋转一周所上升或前进的距离
- B、螺距是指螺旋桨旋转一周所上升的距离
- C、螺距是指螺旋桨旋转一周所前进的距离
- D、以上均不正确

【答案】：A

106、无人机数据链的关键能力不包括（ ）。

- A、抗干扰能力
- B、安全性
- C、抗欺骗性
- D、高速传输

【答案】：D

107、飞行驾驶员操纵无人机坡度转弯时，同时操纵方向舵作用是（ ）。

- A、进行协调转弯，可有效增大转弯半径并减少侧滑
- B、进行协调转弯，可有效减小转弯半径并减少侧滑
- C、进行协调转弯，可有效减小转弯半径并增大侧滑
- D、以上均不正确

【答案】：B

108、任务规划由（

) 等组成。

- A、任务接收、姿态控制、载荷分配、航迹规划、航迹调整和航迹评价
- B、任务理解、环境评估、任务分配、航迹规划、航迹优化和航迹评价
- C、任务分配、姿态控制、导航控制、航迹规划、航迹调整和航迹评价
- D、以上均不正确

【答案】：B

109、擦地着陆回收是通过无人机与地面摩擦阻力实现速度缓冲与能量吸收的着陆方式，擦地着陆不受地形条件和机型大小限制，成功着陆率高，但容易造成（ ）损伤，需要更换与维修。

- A、机体
- B、全球定位系统（GPS）模块
- C、电机
- D、接收机

【答案】：A

110、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

111、下列说法错误的是（没有提到的条件则为相同）（ ）。

- A、旋翼直径越大则拉力越大
- B、旋翼直径越大则悬停诱导速度越大
- C、旋翼直径越大则桨盘载荷越小标准
- D、以上均不正确

【答案】：B

112、微型无人机，是指空机重量小于（ ）千克的无人机？

- A、0.25 千克

B、0.20 千克

C、0.15 千克

D、0.35 千克

【答案】：A

113、无人机 RTK 模式需要良好的卫星可见性和接收能力，维修完后不要在室内或者建筑物附近测试设备，以下哪种情况不适合测试：接收天线附近有阻挡天空视图（ ）。

- A、高于地平线 5° 的障碍物
- B、高于地平线 10° 的障碍物
- C、高于地平线 25° 的障碍物
- D、高于地平线 40° 的障碍物

【答案】：D

114、无人机（ ）越大，爬升需用功率也越（ ）。

- A、质量、小
- B、质量、大
- C、体积、大
- D、体积、小

【答案】：B

115、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

116、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

117、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

118、() 升降舵、方向舵的舵量标准没有绝对的规定，在调整过程中应注意不能一次调整到位，而是每次调整一个小数量，一般要经过几次调整后才能达到理想状态。

- A、电子调速器（电调）
- B、遥控器
- C、舵机
- D、副翼

【答案】：D

119、在 M600 飞行器当中，负责显示飞行器状态的部分是()。

- A、遥控器
- B、DJI GO
- C、遥控器显示面板
- D、手机

【答案】：B

120、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

121、悬停状态的六轴飞行器如何实现向前移动()

)。

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

122、遥控无人机四转弯后（ ）。

- A、目测过低时，应在加大油门的同时适当增加带杆量，减小下滑角，必要时可平飞一段
- B、等飞机降到较低高度时再做偏差调整
- C、目测过高时，应在加大油门的同时适当增加带杆量，减小下滑角，必要时可平飞一段
- D、以上均不正确

【答案】：A

123、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

124、无人机的回收方式可归纳为伞降回收，空中回收，起落架轮式着陆，拦阻网回收，气垫着陆和垂直着陆等类型，下列说法错误的是（ ）。

- A、空中回收，在飞机上必须有空中回收系统，在无人机上除了有阻力伞和主伞之外，还需要有钩挂伞，吊索和旋转的脱离机构
- B、起落架轮式着陆，多数无人机的起落架局部被设计成坚固，局部较脆弱
- C、用拦截网系统回收无人机是目前世界上小型无人机采用的回收方式之一

D、以上均不正确

【答案】：B

125、无人机驾驶员操纵无人机着陆滑跑时，油门状态描述正确的是（

)。

- A、飞机接地后，为保证安全一般将油门收为零
- B、飞机接地后，着陆滑跑一段距离再收油门
- C、飞机接地后，将油门保持大车状态，准备随时复飞
- D、以上均不正确

【答案】：A

126、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

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

- 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

128、（ ）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

129、为防止民用无人机飞入或者飞出特定区域，在相应电子地理范围中画出其区域边界，保障区域安全的软硬件系统叫（

)。

- A、净空系统
- B、融合空域
- C、电子围栏
- D、隔离系统

【答案】：C

130、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

131、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

132、下列关于充电环境注意事项描述错误的是（ ）。

- A、避免处于阳光暴晒环境下充电
- B、应在车辆、室内等密闭空间内充电
- C、避免处于降雨条件下充电
- D、尽量处于通风常温环境下充电

【答案】：B

133、下面哪种连接是对的？（ ）

- A、电池—电调—电机
- B、电机—电调—电池—IMU
- C、电机—电调—IMU—电池
- D、以上均不正确

【答案】： A

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/978103132120007040>