

南方电网通用航空服务有限公司

综合问答（口试）

1. 遥控器设置菜单中 REV 是设置什么的？
A、通道设置 B、通道反向 C、失控保护 参考答案：B
2. 遥控器菜单中 FAIL SAFE 代表什么意思？
A、失控保护 B、通道反向 C、飞行模式切换 参考答案：A
3. 下列遥控器品牌哪些是正确的？
A、FUTEBA、JB、天地飞 B、FUTABA、JB、天地飞 C、FUTABA、JR、天地飞 参考答案：C
4. 下列关于民用无人机地面控制站所有设备及天线、电源连接不正确的是_____？
A、地面数传接收机分别连接供电电池、数传天线、笔记本 COM 口；B、地面图传接收机分别连接供电电池、图传天线、笔记本或其他显示屏 C、地面数传接收机分别连接供电电池、数传天线、遥控器、笔记本 COM 口；
参考答案：C
5. 下列对遥控器上模拟控制量、开关控制量描述正确的是_____？
A、模拟控制量一般是阶跃的，开关控制量一般是连续的。
B、模拟控制量一般是连续的，开关控制量一般是阶跃的。
C、模拟控制量一般是间断的，开关控制量一般是阶跃的。
参考答案：B
6. 下列对遥控器上模拟控制量、开关控制量描述正确的是_____？
A、遥控器上杆、钮等连续的是模拟控制量，拨动的是开关控制量 B、遥控器上拨动的是模拟控制量，杆、钮等连续的是开关控制量 C、遥控器上杆、钮等阶跃的是模拟控制量，拨动的是开关控制量
参考答案：A
7. 下列哪个选项是正确的？
A、模拟控制量用来控制模式切换、开伞、一键返航等，开关控制量用来操作姿态、舵面或机载设备等动作。
B、模拟控制量用来操作姿态、舵面或机载设备等动作，开关控制量用来控制模式切换、开伞、一键返航等。
C、模拟控制量用来操作姿态、控制模式切换等动作，开关控制量用来开伞、一键返航、舵面或机载设备等。
参考答案：B
8. 民用无人机系统都有哪几条链路？
A、遥控器下行、图传上行、数传上下行 B、遥控器上行、图传下行、数传上下行 C、遥控器上行、数传上行、图传上下行
参考答案：B
9. 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，地面站无各类仪表信息，但可以编辑航点航线，请问该无人机的遥控器_____正常，图传_____故障，数传电台_____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、下行链路、上行链路、下行链路
参考答案：C
10. 飞行中地面站显示滚转角度为零，目视飞机有明显的坡度，可能原因是什么？
A、上行链路中断 B、遥控器故障 C、下行链路中断 参考答案：C
11. 起降遥控器日本手和美国手区别是什么？
A、日本手右手升降，美国手反之 B、日本手左手油门，美国手反之 C、日本手右手油门，美国手反之
参考答案：C
12. 多旋翼飞行器为什么一般相邻的桨旋转方向是不一样的？
A、保持桨根到桨尖的升力一致。 B、相邻相反，抵消反扭。 C、增加升力系数。
参考答案：B
13. 下列升力公式正确的是？
A、 $L=1/2 \cdot \rho \cdot V_2 \cdot S \cdot C_L$ B、 $L=1/2 \cdot \rho \cdot V \cdot S \cdot C_L$ C、 $L=1/4 \cdot \rho \cdot V_2 \cdot S \cdot C_L$
参考答案：A
14. 下列关于升力系数的说法不正确的是？
A、升力系数主要反映相对厚度 B、升力系数主要反映弯度 C、升力系数主要反映迎角
答案：A
15. 下列关于升力公式中 V 的含义表述不正确的是？
A、V 指多旋翼空速 B、V 指固定翼速度、旋翼或螺旋桨各点线速度 C、V 指多旋翼转速
答案：A

16. 下列描述中无人机沿运动轴和绕运动轴所对应运动正确的是？

A、沿横轴左右平移，绕横轴改变航向。 B、沿纵轴前进后退，绕纵轴横滚。 C、沿立轴上升下降，绕立轴横滚。 参考答案：B

17. 手拿遥控器，固定翼和多轴拨动每个杆转速或舵面变化，飞行器对应变化正确的是？

A、固定翼拉杆，升降舵下偏，无人机下俯。多轴拉杆，前桨加速，无人机前进。B、固定翼拉杆，升降舵上偏，无人机上仰。多轴拉杆，前桨加速，无人机后退。C、固定翼拉杆，升降舵上偏，无人机下俯。多轴拉杆，前桨加速，无人机后退。

参考答案：B

18. 结合升力公式，下列哪个选项不是说明螺旋桨为什么设计成几何负扭转？

A、保证各半径位置均匀产生升力，提高整体效率。 B、保持桨根到桨尖的扭矩一致。 C、为了从毂轴到叶尖产生一致的升力。

参考答案：B

19. 四轴飞行器如何完成悬停中实现俯视逆时针旋转 90 度？

A、俯视顺时针桨减速，逆时针桨加速。 B、顶视顺时针桨减速，逆时针桨加速。 C、顶视顺时针桨加速，逆时针桨减速。 参考答案：C

20. 四轴飞行器如何实现向前飞？

A、俯视顺时针桨加速，俯视逆时针桨减速。 B、横轴前侧螺旋桨减速，横轴后侧螺旋桨加速。 C、横轴前侧螺旋桨加速，横轴后侧螺旋桨减速。

参考答案：B

21. 多旋翼如何实现右旋转？

A、俯视顺时针桨加速，俯视逆时针桨减速。 B、横轴前侧螺旋桨减速，横轴后侧螺旋桨加速。 C、顶视顺时针旋转电机减速，顶视逆时针旋转电机加速。

参考答案：C

22. 下列选项中多轴、尾桨单旋翼直升机、共轴直升机实现原地悬停右转描述正确的是？

A、多轴逆桨加速，共轴直升机顺桨加距 B、共轴直升机逆桨加距，尾桨单旋翼直升机尾桨变距。C、多轴顺桨加速，共轴直升机顺桨加距

参考答案：B

23. 常规静稳定气动布局固定翼无人机焦点在重心哪个位置上？

A、在重心之后 B、在重心之前 参考答案：A C、在重心上

24. 飞行中真空速明显大于地速，最大可能是什么原因？

A、顺风飞行 B、逆风飞行 参考答案：B C、正侧风飞行

25. 保持指示空速飞行，随着高度的增加，真空速会怎样变化？为什么？

A、越来越大。指示空速表征飞机的动压，高度增加，空气密度增大，保持相同的动压，必须以相对气流更高的速度飞行。 B、越来越小。指示空速表征飞机的动压，高度增加，空气密度减小，保持相同的动压，必须以相对气流更低的速度飞行。 C、越来越大。指示空速表征飞机的动压，高度增加，空气密度减小，保持相同的动压，必须以相对气流更高的速度飞行。

参考答案：C

26. 风速越大，无人机平飞时产生升力越大吗？为什么？

A、不是。平飞时，无人机的升力只与空速有关，风速只影响地速。 B、是。平飞时，无人机的升力受风速影响。 C、是。平飞时，无人机的升力与地速有关，风速影响地速。

参考答案：A

27. 固定翼无人机在约等于空速的大逆风中飞行，当进行 180 度转弯时，是否会失速？

A、飞机转弯过程中地速会随风向的变化增加，空速没有发生变化，不会失速。B、飞机转弯过程中空速会随风向的变化增加，地速没有发生变化，不会失速。C、飞机转弯过程中地速会随风向的变化增加，空速没有发生变化，会失速。

参考答案：A

28. 固定翼飞行从逆风场进入顺风场，固定翼会发生什么变化？

A、空速会瞬间变小，升力减小，高度会下降。 B、空速会缓慢变小，升力增大，高度会升高。 C、空速会瞬间变大，升力减小，高度会下降。

参考答案：A

29. 纯手动操纵多旋翼前后飞行时，需要同时增加油门吗？为什么？

A、需要，因为前后飞行所需的拉力是重力的水平分量，此时升力会减小，如不增加油门，便会降低高度。 B、不需要，因为前后飞行所需的拉力是升力的水平分量，此时升力在重力方向的分量会增加，如不降低油门，便会增加高度。 C、需要，因为前后飞行所需的拉力是升力的水平分量，此时升力在重力方向的分量也会减小，如不增加油门，便会降低高度。

参考答案：C

30. 下列描述相对弯度及相对厚度的含义正确的是 _____？

A、相对弯度指翼型中弧线的最低点距翼弦线的最大距离与翼弦长的比值。 B、相对弯度指翼型中弧线的最高点距翼弦线的最大距离与翼弦长的比值。 C、相对厚度指弦长与翼型最大厚度的比值。

参考答案：B

31. 下列对翼型相对弯度的含义描述错误的是_____？

A、相对弯度的大小表示翼型的弯曲程度。 B、相对弯度大表示翼型向上弯曲度大。参考 C、相对弯度小表示翼型向下弯曲度小。

答案：C

32. 常见的机翼平面形状是指_____？

A、从飞机顶上往下看，机翼在正侧面上的投影。

B、从飞机顶左往右看，机翼在水平面上的投影。

C、从飞机顶上往下看，机翼在水平面上的投影。

参考答案：C

33. 飞机失速时升力与阻力如何变化？

A、升力会突然降低，阻力迅速增加

B、升力会突然降低，阻力缓慢减小

C、升力会缓慢增加，阻力迅速减小

参考答案：A

34. 飞机在空中飞行时，除了产生升力外，还会产生阻力。在低速飞行时，飞机的阻力有哪几种？

A、摩擦阻力、压强阻力、诱导阻力和干扰阻力四种。

B、摩擦阻力、压差阻力、诱导阻力和干扰阻力四种。

C、废阻力、压差阻力、摩擦阻力和干扰阻力四种。

参考答案：B

35. 自动驾驶仪中的陀螺是用来测量哪些物理量的？

A、加速度 B、姿态角

C、海拔高度

参考答案：B

36. 下列设备中哪些不是持续依赖外界条件的导航设备？

A、无线电导航 B、磁航向仪

C、惯性导航仪

参考答案：C

37. 下列对舵面遥控、姿态遥控、人工修正区别描述不正确的是_____？

A、舵面遥控飞控什么都不管；人工修正飞控姿态位置都管，人给位置修正量。

B、舵面遥控操纵手杆量对应舵面偏转量；人工修正杆量对应飞机姿态，具体由飞控来保持。

C、人工修正完全由飞控控制，操纵手杆量作为叠加量或遥控指令处理。

参考答案：B

38. 电动动力系统由哪几部分组成？

A、动力电池；ECS；动力电机；螺旋桨。

B、动力电池；电子调速器；动力电机。

C、动力电源；ESC；动力电机；螺旋桨。

参考答案：C

39. 下列对螺旋桨的桨距描述不正确的是_____？

A、螺旋桨桨叶旋转一周形成的螺旋面的长短。

B、螺旋桨旋转一圈推进的距离。

C、螺旋桨桨叶旋转一角度形成的螺旋面的长短。

参考答案：C

40. 电子调速器的主要技术参数有哪些？

A、最大放电倍率 B、输入电压范围

C、对内供电能力

参考答案：B

41. 动力电机的主要技术参数有哪些？

A、工作转速范围、最大工作电压 B、空载 KV 值、输入电压范围

C、对外供电能力、规格尺寸

参考答案：A

42. 解释放电倍率的含义？

A、放电倍率（C）=最大放电电流/额定容量 B、放电倍率（C）=额定容量/最大放电电流 C、放电倍率

（C）=最大放电电流/额定电压

参考答案：A

43. 以 4114 电机为例，电机规格的含义是什么？

A、4114 代表电机转子直径是 41mm，高度是

B、4114 代表电机定子直径是 41 英寸，高度是 14 英寸

14mm C、4114 代表电机定子直径是 41mm，高度

是 14mm 参考答案：C

44. 下列对无人机系统用电池类型，单体电压、充放电特性、用途描述不正确的是？

A、锂聚合物，基本无记忆效应、过放涨肚、大电流放电，适用于动力电源 B、铅酸蓄

电池，无记忆效应、大电流放电，廉价适用于启动电源 C、镍氢电池，无记忆效应、

大电流放电，适用于设备电源

参考答案：C

45. 聚合物锂电单片电压是多少？

A、满电电压 3.7V

B、标称电压 3.8V

C、满电电压 4.2V

参考答案：C

46. 普通无刷电调几根线，分别连什么？

A、2 粗红黑连电池；3 细同色连电机；3 中杜邦连飞控。

B、2 粗红黑连电池；3 中同色连电机；3 细杜邦连接收机。

C、2 粗红黑连电机；3 中同色连电池；3 细杜邦连飞控。

参考答案：B

47. 下列对螺旋桨描述正确的是？

A、CW 代表俯视顺时针螺旋桨，为正浆

B、CCW 代表顶视逆时针螺旋桨，为正浆

C、CW 代表顶视顺时针螺旋桨，为正浆

参考答案：B

48. 下列表述正确的是_____?

A、1 英寸等于 2.54 厘米

B、1 英寸等于 2.54 毫米

C、1 英寸等于 25.4 厘米

参考答案: A

49. 下列对无人机系统用电池类型, 单体电压、充放电特性、用途描述正确的是?

A、锂聚合物, 基本无记忆效应、过放涨肚、大电流放电, 适用于设备电源
B、铅酸蓄电池, 无记忆效应、大电流放电, 廉价适用于启动电源
C、镍氢电池, 小记忆效应、大电流放电, 适用于动力电源

参考答案: B

50. 汽油机随着高度的增加, 功率会怎样变化?

A、不变 B、增加

C、减小

参考答案: C

51. 保持油门持续爬升, 螺旋桨转速会怎样变化?

A、不变 B、增加

C、减小

参考答案: B

52. 保持油门持续爬升, 螺旋桨所受阻力将如何变化?

A、随着高度的增加, 空气密度减小, 螺旋桨所受的阻力减小。

B、随着高度的增加, 空气密度增大, 螺旋桨所受的阻力减小。

C、随着高度的增加, 空气密度减小, 螺旋桨所受的阻力增大。

参考答案: A

53. 电动动力的飞机, 随着高度的增加, 电动机功率是否会升高?

A、会 B、不会

C、可能会

参考答案: B

54. 对于混合燃油发动机, 冬天与夏天燃油、机油混合比如何调整?

A、温度升高适当降低润滑油的比例。 B、温度降低适当升高润滑油的比例。

C、温度升高适当增加润滑油的比例。

参考答案: C

55. 多旋翼动力系统的总效率包含哪些因素?

A、电池的效率、电调的效率、电机的效率。

B、电池的效率、电调的效率、电机的效率、飞控的效率。

C、电池的效率、电调的效率、电机的效率、螺旋桨的效率。

参考答案: C

56. 高原地区应用什么类型的螺旋桨?

A、采用小直径小螺距的螺旋桨。

B、采用小直径大螺距的螺旋桨。

C、采用大直径小螺距的螺旋桨。

参考答案: C

57. 内、外转子无刷电机特点区别, 应用领域描述正确的是?

A、外转子转速快、适合带较大螺旋桨, 效率高, 广泛应用在各种电动无人机上;

B、内转子转速快, 适合应用在电涵道(或带有减速器的)航空模型上。

C、外转子扭矩小、效率高, 广泛应用在各种电动无人机上;

参考答案: B

58. 电动无人机的电调如何校准?

A、使用地面站校准

B、使用编成卡校准

C、使用电机校准

参考答案: B

59. 在聚合物锂电满电的情况下, 6S10000mah, 搭配 100KV 的电机与 3S 20000mah 搭配 300KV 的电机哪个转速快?

A、第一个 B、第二个 C、一样快

参考答案: B

60. 无刷电机是直流电机还是交流电机?

A、如果单看电机是直流 B、如果把电调与电机看作一体则为交流

C、如果把电调与电机看作一体则为直流

参考答案: C

61. 自动定高飞行时, 飞行器持续升高或下降, 不可能的原因是什么?

A、高度传感器故障 B、动力系统故障

C、飞控故障

参考答案: C

62. 地面检查自动驾驶模式操纵反馈时, 舵面偏转方向与正常情况相反, 不可能的原因是什么?

A、传感器安装方向错误 B、螺旋桨安装错误 C、地面站舵机正反向设置错误

参考答案: B

63. 下列说法不正确的是?

A、如果数传链路下行中断, 地面站软件上的飞行状态和数据不再更新。

B、如果数传链路上行中断, 无法在线重规划航线航点。

C、如果数传链路下行中断, 无法发送任务指令。

参考答案: C

64. 多旋翼遥控状态下动力失效处理方法不正确的是？

A、有伞开伞；无伞利用仅有动力尽量让其跌落在无人位置 B、接地瞬间前将油门收至最小 C、一般六旋翼要尽快切断动力输出因为不能保持姿态

参考答案：C

65. 现有一块聚合物锂电池可能会长时间不使用，充放电至电量多少，电压多少储存合适？

A、放电至剩余电量 20%-30%，电压 3.8V。 B、放电至剩余电量 30%-40%，电压 3.7V。
C、放电至剩余电量 40%-50%，电压 3.8V。

参考答案：C

66. 无刷电机如果遇到旋转方向相反，需要换向时应如何处理？

A、飞控与电机的连线 3 根中任意对换 2 根。B、电调与飞控的连线 3 根中任意对换 2 根。C、电调与电机的连线 3 根中任意对换 2 根。

参考答案：C

67. 下列对多旋翼飞行器上各种天线设备布置要求正确的是？

A、GPS 接收天线尽量远离中心高处可以遮挡；
B、遥控接收机天线、数传天线、图传天线尽量集中都布置于机身下方无遮挡；
C、所有全向天线尽量垂直布置。

参考答案：C

68. 固定翼无人机降落时，放下襟翼的作用是？

A、通过减少机翼面积或升力系数达到降低着陆速度的目的；在低速产生足够升力的同时，一般阻力也会增加。
B、通过增加机翼面积或升力系数达到降低着陆速度的目的；在低速产生足够升力的同时，一般阻力会减少。C、通过增加机翼面积或升力系数达到降低着陆速度的目的；在低速产生足够升力的同时，一般阻力也会增加。参

考答案：C

69. 多旋翼 1 米 1 轴距代表什么意思？

A、指相邻电机轴间的距离 B、指相对电机轴间的距离 C、指相对电机间的最长距离

参考答案：B

70. 在自主飞行过程中，遥控器油门的位置应处于什么位置？

A、中间略上 B、最低位 参考答案：A C、最高位

71. 飞行中地面站显示滚转角度为零，目视飞机有明显的坡度，不太可能原因是什么？

A、飞控故障 B、上行链路中断 C、传感器故障 参考答案：B

72. 无人机地面起飞前检查时，遥控器推油门，油门舵机不响应或旋翼电机不旋转，导致的原因不可能是？

A、遥控器没电、遥控器高频头没装或损坏 B、没对频、舵机故障或电机故障、电调故障 C、飞控最低油门没有校准、GPS 没有架高

参考答案：C

73. 下列连线图正确的是？

A、舵机--飞控--电调 B、IMU--飞控--电机 C、GPS--主控--PMU

参考答案：C

74. 下列连线图正确的是？

A、接收机--飞控--图传 B、PMU--飞控--电机 C、GPS--IMU--PMU

参考答案：A

75. 下列连线图正确的是？

A、舵机--接收机--飞控 B、GPS--PMU--电机 C、图传--飞控--动力电源

参考答案：A

76. 下列连线图不正确的是？

A、GPS--飞控--ESC B、GPS--PMU--ESC C、惯性测量单元--飞控--PMU

参考答案：B

77. 一般不用来给无人机提供高度信息的传感器是？

A、GPS、气压计 B、温度传感器、大气湿度传感器 参考答案：B C、无线电高度表、超声波传感器

78. 螺旋桨 1045 CCW, 其含义是什么？

A、桨叶直径 10mm，桨叶宽度 4.5mm，逆时针旋转的螺旋桨 B、桨叶直径 10 英寸，螺距 4.5 英寸，逆时针旋转的螺旋桨
C、桨叶直径 10 英寸，螺距 45 英寸，顺时针旋转的螺旋桨

参考答案：B

79. 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 参考答案：B

80. 无刷电机如果遇到旋转方向相反，需要换向时应如何处理？

A、电调与飞控连接线进行对换 B、电调与电机的连接线 3 根中任意对换 2 根 C、电调与电源线的连接进行对换

参考答案：B

81. 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，数传电台_____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

参考答案：B

82. 关于失速，下面哪个说法是不正确的？

A、机翼迎角超过临界角，导致升力急剧降低的飞行状态称为失速。 B、直升机前飞速度过快，可能导致后行旋翼出现失速。
C、失速会导致升力系数急剧减小，阻力系数缓慢减小。

参考答案：C

83. 民用无人机调整中的基本感度是？

A、飞控 PID 调节中的比例项 P 的系数 B、飞控 PID 调节中的 I 积分系数 C、飞控 PID 调节中的 D 微分系数

参考答案：A

84. 多旋翼无人机以下哪个下降速度较为合理？

A、5m/S B、2m/S 参考答案：B C、8m/S

85. 目前无人机平台常用动力电池类型为锂聚电池，关于其特点错误的是？

A、无记忆效应 B、标称电压一般为 3.7V 参考答案：C C、充满电压一般为 4.7V

86. 对于混合燃油发动机，冬天的燃油、机油混合比针对夏天应如何调整？

A、燃油机油混合比适当减小 B、燃油机油混合比适当增大 参考答案：B C、燃油机油混合比不变

87. 高原海拔地区，以下哪个尺寸的螺旋桨更适用？

A、1035 B、1855 C、1835

参考答案：C

88. 多旋翼无人机要实现在悬停中向右偏航，不同螺旋桨应如何变化？

A、机体轴左边螺旋桨加速，右边螺旋桨减速 B、逆时针桨加速，顺时针桨减速 参考答案：B C、逆时针桨减速，顺时针桨加速

89. 设置遥控器的某一开关键为飞行模式的切换，主要通过哪个功能菜单实现？

A、Condition B、Function C、End Point 参考答案：B

90. 成品 Lipo6S 1P 10000mah 25C（3C）电池，请问该电池可设定的最大充电电流为多少 A？

A、20A B、30A C、40A 参考答案：B

91. 八旋翼无人机相对电机的旋转方向是怎样的？

A、相同 B、相反 参考答案：A C、有时相同有时相反

92. 六旋翼无人机相对电机的旋转方向是怎样的？

A、相同 B、相反 参考答案：B C、有时相同有时相反

93. 多旋翼和直升机改变升力的方式分别是什么？

A、多旋翼通过改变不同电机的转速，直升机通过改变桨距。 B、多旋翼通过改变螺距，直升机通过改变不同电机的转速。
C、多旋翼和直升机都通过改变不同电机的转速。

参考答案：A

94. 飞机，地面站，遥控器安全的开机顺序正确的是？

A、地面站-遥控器-飞机 B、飞机-遥控器-地面站 参考答案：C、地面站-飞机-遥控器

A

95. 飞机，地面站，遥控器安全的关机顺序正确的是？

A、地面站-遥控器-飞机 B、飞机-遥控器-地面站 C、飞机-地面站-遥控器

参考答案：B

96. 遥控器菜单中 F/S 功能表示什么？

A、舵机行程量 B、失控保护 C、失控反向

参考答案：B

97. FUTABA 遥控器 T8FG 和 T14SG 所装电池及电压范围描述正确的是？

A、T8 电池为镍氢电池 6S，电压范围 7.2-8.4V

B、T14 电池为镍氢电池 6S，电压范围 6.0-7.0V

C、T8 电池为镍氢电池 5S，电压范围 6.0-7.0V

参考答案：A

98. 飞行器飞行过程中，下列不能从地面站观察到的数据有哪些？

A、飞行高度、GPS 卫星数 B、姿态模式、飞行器垂直速度 参考答案：C

C、遥控器电压、飞行器型号

99. 遥控器四个通道的英文简写字母分别是什么？

A、AIL、ELE、THD、RUR B、AIL、ELE、THR、RUD 参考答案：B

C、AIL、ELA、THD、RUD

100. 遥控器四个通道分别是什么？对应的英文简写字母分别是什么？

A、副翼 ALA、升降 ELE、油门 THR、方向 RUD

B、副翼 AIL、升降 ELE、方向 THR、油门 RUD

C、副翼 AIL、升降 ELE、油门 THR、方向 RUD

参考答案：C

101. 遥控器中飞行模式切换开关在哪个菜单里设置？

A、Function

B、END POINT

C、DUAL RATE

参考答案：A

102. 充满电的情况下遥控为何开会警报？

A、油门位置不在最低位、油门熄火开关打开、混控设置打开

B、油门位置不在最低位、遥控器未对频、混控设置打开

C、飞机未插电池、油门位置不在最低位、遥控器未对频

参考答案：A

103. 无人机在飞行时，通过什么设备和地面站软件连接？

A、数传电台 B、遥控器 参考答案：A

C、飞行器

104. PMU 的全称是什么？作用是什么？

A、惯性测量单元 B、电源管理模块，将电压降至 5V 后给各个模块稳定供电 参考答案：

C、电源管理单元

B

105. IMU 的全称是什么？作用是什么？

A、电源管理模块 B、惯性测量模块 参考答案：C

C、惯性测量单元，测飞行器飞行姿态

106. 下列对 IMU 组成描述正确的是？

A、磁罗盘、陀螺仪、温度传感器、气压高度计

B、角速率传感器、气压高度计、三轴加速度计

C、陀螺仪、三轴磁力计、视觉定位、GPS

参考答案：B

107. 下列对 GPS 安装位置描述不正确的是？

A、必须安装在中心位置 B、安装必须高出机体，远离电磁干扰源 参考答案：A

C、需朝机头方向安装

108. 下列描述惯性导航与 GPS 导航的优缺点正确的是？

A、惯导不易受干扰、精度差，GPS 易受到干扰、精度高

B、GPS 不易受干扰、精度差，惯导易受到干扰、精度高

C、惯导不易受干扰、精度高，GPS 易受到干扰、精度差

参考答案：A

109. 多旋翼无人机哪些传感器不可以实现定高飞行？

A、陀螺仪 B、超声波传感器 参考答案：A

C、视觉定位

110. 飞控由哪几部分组成？

A、由主控、惯性测量模块、GPS、电源管理单元、LED 灯组成。

B、由主控、IMU、GPS、电源管理模块、LED 灯组成。

C、由主控、惯性测量单元、GPS、PMU、ESC 组成。

参考答案：B

111. 下列飞控传感器功能描述不正确的是？

A、磁罗盘（测航向角）

B、光流传感器（测速度）

C、超声波传感器（测速度）

参考答案：C

112. 民用无人机调整中的容差值是？

A、飞控 PID 调节中的 P 比例系数

B、飞控 PID 调节中的 I 积分系数

C、飞控 PID 调节中的 D 微分系数

参考答案：B

113. 下列 PID 控制的三个字母分别代表含义正确的是？

A、P（积分）

B、I（比例）

C、D（微分）

参考答案：C

114. 下列 PID 控制的三个字母分别代表含义正确的是？

A、P：飞控修整补偿的幅度。 B、I：飞控修整补偿的强度。 参考

C、D：飞控修正补偿的频率。

答案：B

115. 自动驾驶仪中的陀螺仪是用来测量哪些物理量的？

A、角速度 B、加速度 参考答案：A

C、相对高度

116. 电机原来配 1552 的桨，现在换成 1760 的桨，电机会有什么变化？

A、电机转速降低 B、电机转速加快 C、电机转速不变 参考答案：A

117. 螺旋桨分类主要有哪三类？

A、金属桨、碳纤维桨、塑料桨 B、木桨、碳纤维桨、塑料桨 C、木桨、碳纤维桨、复合桨

参考答案：B

118. 1552 螺旋桨搭配 300kv 值的电机，如果将这个桨安装在 2400kv 相同功率的电机上，会怎样？

A、飞控会烧毁 B、电机电调会损毁 C、PMU 会烧毁 参考答案：B

119. 电机和桨叶搭配正确的是_____？

A、直径大，KV 值低电机配大桨 B、直径小，KV 值高电机配大桨 C、直径大，KV 值低电机配小桨

参考答案：A

120. 螺旋桨 1107R 的 R 指的是什么意思？

A、R 指俯视逆时针螺旋桨 B、R 指横轴前侧螺旋桨 参考答案 C、R 指俯视顺时针螺旋桨

案：C

121. 以 1552 桨为例，桨叶规格的含义是什么？

A、15 指的是螺旋桨直径是 15 英寸，52 指的是螺旋桨螺距是 52 英寸

B、15 指的是螺旋桨直径是 15 英寸，52 指的是螺旋桨螺距是 5.2 英寸

C、15 指的是螺旋桨直径是 15cm，52 指的是螺旋桨螺距是 5.2cm

参考答案：B

122. 以 6030 桨为例，桨叶规格的含义是什么？

A、60 指的是螺旋桨直径是 6 英寸，30 指的是螺旋桨螺距是 3 英寸

B、60 指的是螺旋桨螺距是 6 英寸，30 指的是螺旋桨直径是 3 英寸

C、60 指的是螺旋桨直径是 60 英寸，30 指的是螺旋桨螺距是 30 英寸

参考答案：A

123. 六旋翼或八旋翼飞行器在飞行中如果遇到其中一个电机停转，飞行姿态会发生什么变化？

A、直接掉落 B、自旋 C、翻滚

参考答案：B

124. 常见 6050 KV380 和 2212 KV1200 电机以及 18*8 和 6*7 的桨怎么搭配？

A、6050 KV380 电机配 18*8 桨，2212 KV1200 电机配 6*7 桨 B、6050 KV380 电机配 6*7 桨，2212 KV1200 电机配 18*8 桨

C、6050 KV380 电机、2212 KV1200 电机都配 18*8 桨

参考答案：A

125. 外转子电机和内转子电机，在相同电压下哪个转速高？

A、内转子 B、外转子 C、一样高 参考答案：A

126. 4530 540KV 电机中 540KV 的具体含义？

A、540KV 是指每增加 1V 电压，电机所增加的空载转速为 540r/min

B、540KV 是指每增加 1V 电压，电机所增加的负载转速为 540r/min

C、540KV 是指每增加 1V 电压，电机所增加的空载转速为 540r

参考答案：A

127. 电动动力系统由哪几部分组成？

A、动力电池、电子调速器、动力电机 B、动力电池、电子调速器、动力电机、飞控 C、动力电池、电子

调速器、动力电机、螺旋桨

参考答案：C

128. 锂聚合物 LIPO 电压范围为？

A、3.7-4.6V B、3.7-4.2V C、3.8-4.2V

参考答案：B

129. 锂铁 LIFe 电压范围为？

A、1.2-1.4V B、3.7-4.2V C、3.3-3.6V

参考答案：C

130. 镍氢 NIMH 电压范围为？

A、1.2-1.4V B、3.7-4.2V C、3.3-3.6V

参考答案：A

131. 下列电池对应的英文简称正确的是？

A、锂聚合物电池 LIFe B、锂电池 LIPO C、镍氢电池 NIMH

参考答案：C

132. 6s 电池有多少根平衡充电线？

A、6 根 B、7 根 C、9 根

参考答案：B

133. 6s 电池有多少根线？

- A、6 根 B、7 根 C、9 根

参考答案：C

134. 6S 1000mah 20C 5C 的电池，最大充、放电电流各是多少？

- A、最大充电电流：5A，最大放电电流：20A B、最大充电电流：50A，最大放电电流：200A
C、最大充电电流：20A，最大放电电流：5A

参考答案：A

135. 下列关于阻力描述正确的是？

- A、诱导阻力随速度提高而增大 B、废阻力随速度提高而减小 C、废阻力随速度提高而增大

参考答案：C

136. GPS/COMPASS 功能是什么

- A、测位置，速度，方向 B、测位置，经纬度，方向 C、测位置，速度，高度

参考答案：A

137. 下列属于 ESC 的功能是哪个？

- A、交流变直流 B、调节电压 C、给电源管理模块供电

参考答案：B

138. 遥控器设置菜单中 END POINT 是设置什么的？

- A、舵机行程量 B、中立微调 C、程序混控

参考答案：A

139. 下列连线图不正确的是？

- A、电调--飞控—PUM B、动力电源—电调—电机 C、PMU—电调—电池

参考答案：C

140. 自动定高飞行时，飞行器持续升高或下降，可能的原因是什么？

- A、高度传感器故障 B、PMU 系统故障 C、陀螺仪故障

参考答案：A

141. 电动多旋翼的螺旋桨可以做的尽量大从而可以用最少的旋翼数实现大载荷，是否正确？

- A、正确 B、不正确 C、不一定

参考答案：C

142. 多轴飞行器飞行平台由哪些设备组成？

- A、飞控、电调、电机、螺旋桨、机架、接收机 B、飞控、电调、电机、螺旋桨、机架、倾斜盘
C、飞控、电调、电机、螺旋桨、机架、遥控器

参考答案：A

143. 多旋翼无人机在使用地面站超视距飞行中，数传下行链路故障中断，该如何处理？

- A、继续飞行、会自动连接 B、暂停飞行、尝试重新连接、点击原地悬停 C、暂停飞行、尝试重新连接、点击一键返航

参考答案：C

144. 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、微调比例 B、行程比例 C、通道速度

参考答案：B

145. 用于起降的遥控器中 THR、ELE 通道分别控制多旋翼无人机的什么运动？

- A、THR（上升、下降）ELE（前后、俯仰） B、THR（前后、俯仰）ELE（上升、下降）
C、THR（上升、前后）ELE（下降、俯仰）

参考答案：A

146. 用于起降的遥控器中 AIL、RUD 通道分别控制多旋翼无人机的什么运动？

- A、AIL（左、右移动）RUD（左、右水平旋转） B、AIL（左、右水平旋转）RUD（左、右移动）
C、AIL（前、后移动）RUD（上、下移动）

参考答案：A

147. 遥控器 SUB TRIM 代表什么意思？

- A、舵量微调 B、中立微调 C、油门微调

参考答案：B

148. 以 6S 5000mAh 20C（3C）锂电池为例，最大放电电流是多少？

- A、30A B、15A C、100A

参考答案：C

149. 下列哪种电池的能量密度最大？

- A、锂聚合物电池 B、镍氢电池 C、铅酸电池

参考答案：A

150. 现有两组 10000mah/6S/15C 的电池，将两组电池并联后使用 1C 充电，充满电后电池组的电压是多少？

A、25.2V B、22.2V C、11.1V

参考答案：A

151. 6S1P/10000mah/20C 电池，当两块电池并联，最大放电电流多少安？

A、200A B、120A C、400A

参考答案：C

152. 10000mah/6S/15C 的电池充电，设置安全电流多少安？

A、150A B、10A 参考答案：B C、60A

153. 成品 Lipo 6S 1P 12000mah30C 电池，请问该电池的单片电芯容量为多少 mah？

A、12000mah B、72000mah C、24000mah

参考答案：A

154. 成品 Upo6S 1P 12000mah 30C 电池，请问该电池的单片电芯容量为多少 mah？该组电池电压在几 V 的状态下可长时间保存？

A、12000mah 22.8V-23.4V B、12000mah 22.2V-25.2V C、12000mah21.6V-22.8V

参考答案：A

155. 下列无人机部件中，电调杜邦线接什么？

A、接收机 B、飞控 参考答案：B C、电机

156. 标有 60A 的电调中，选用多大的电池合适？

A、大于 60A B、等于 60A 参考答案：A C、小于 60A

157. 电调的作用不包括哪些？

A、改变电机转速 B、直流电变交流电 C、改变电流大小

参考答案：C

158. 常用电调线的数量不包括？

A、8 根 B、7 根 C、6 根

参考答案：C

159. 电调最粗的两根硅胶线连接什么？

A、电池 B、电机 C、飞控

参考答案：A

160. 标有 4S-6S 的电调，最大允许多大电压？

A、22.2V B、25.2V C、44.4V

参考答案：B

161. 无人机 ESC 部件（标称：输入电压为 12.6-25.2,持续电流为 20A），以下两组电池 6S 10000mah 10C 和 12S 16000mah 15C，哪一组适用？

A、12S 16000mah 15C B、6S 10000mah 10C C、都适用

参考答案：B

162. 目前常用无人机使用什么类型的电机

A、外转子三相交流无刷同步电机 B、外转子三相交流无刷异步电机 参考答案：C、内转子直流有刷电机

答案：A

163. 保持油门持续爬升，电机功率会增加还是减小？

A、增大 B、不变 参考答案：B C、减小

164. 一般情况下，无人机使用的电机 5022,4025 哪个电机的 KV 值大些？

A、5022 B、4025 C、一样快

参考答案：B

165. 有这么三种规格的电机，（1）3s30000mah400KV，（2）4s20000mah600KV，（3）6s 10000mah 800KV，请问哪个电机的转速最高（不带桨）

A、第（1）种 B、第（2）种 C、第（3）种 参考答案：C

166. CW1545 螺旋桨与 CCW14X6 螺旋桨，请问哪支螺旋桨螺距大？

A、CW1545 B、CCW14×6 参考答案：B C、一样大

167. 所使用的多旋翼无人机，其所使用的是定距螺旋桨还是变距螺旋桨？

A、变距螺旋桨 B、定距螺旋桨 参考答案：B C、有定距螺旋桨也有变距螺旋桨

168. 请选择出以下哪一只螺旋桨升力最大？

A、18×7（两叶螺旋桨） B、16×4.5（三叶螺旋桨）

C、15×4（四叶螺旋桨）

参考答案：A

169. 多旋翼飞机如何实现左转弯，螺旋桨转速如何变化？

A、（顶视）顺时针减速、逆时针加速 B、（顶视）顺时针加速、逆时针加速参

C、（顶视）顺时针加速、逆时针减速

考答案：C

170. 能否使用高 KV 的电机带动远大于适配桨大小的桨？

A、能 B、不能

C、无所谓

参考答案：B

171. 高海拔地区选用什么样的桨叶效率最高？

A、二叶桨 B、三叶桨 参考答案：A

C、多叶桨

172. 现有螺旋桨 1555 和电机 4012 请写出最优化的组合方式？

A、1845 和 4012 1555 和 4012 B、1845 和 5035 1555 和 4012 参
考答案：B

C、1845 和 4012 1555 和 5035

173. 电台、接收机、调速器、电池、GPS、电机（多旋翼无人机以下哪个组设备连接是正确的）？

A、调速-电机-GPS-接收机 B、接收机-调速器-电池-电台 C、电池-调速器-电机 参考答案：C

174. 请将多旋翼无人机以下部件正确用线连接：IMU、ESC、起落架、电机、螺旋桨。

A、ESC—IMU—螺旋桨，其余不连。 B、IMU—ESC—螺旋桨，其余不连。 C、ESC—电机—螺旋桨，其余不连。 参考答案：
C

175. 请将固定翼无人机以下部件正确用线连接：发动机、IMU、起落架、螺旋桨、水平尾翼。

A、IMU—发动机 B、发动机—螺旋桨 C、起落架—水平尾翼 参考答案：B

176. 飞控上的 GPS/COMPSS 模块不能给无人机提供哪些数据？

A、方向 B、位置

C、加速度

参考答案：C

177. 飞控中的气压高度传感器经过修正参数以后所获得的高度数据是？

A、相对高度 B、绝对高度 参考答案：A

C、真实高度

178. 每到一个新地方必须校准什么传感器？

A、GPS B、气压计 参考答案：C

C、地磁传感器

179. 地面站链路属于什么链路？

A、上行 B、下行

C、上下行

参考答案：C

180. 地面站中无线电波长越长，绕射能力越？

A、强 B、弱 参考答案：A

C、没变化

181. 地面站中无线电频率越小，穿透能力越？

A、强 B、弱 参考答案：B

C、没变化

182. 定向型天线的优点？

A、覆盖范围广 B、辐射距离远

C、绕射能力强

参考答案：B

183. 下列属于定向天线的是？

A、各长度鞭状天线 B、蘑菇头天线

C、八木

参考答案：C

184. 各长度鞭状天线架设方式必须和通讯方向？

A、垂直 B、平行 参考答案：A

C、相同方向

185. 以下哪种多旋翼机架是“H”型？

A、“悟” B、“经纬 M600”

C、“MAVIC”

参考答案：A

186. 多旋翼有几个自由度？滚转运动是绕哪个轴转？

A、6 个，横轴 B、6 个，纵轴

C、3 个，横轴

参考答案: B

187. 多旋翼飞行器上各种天线设备布置有什么要求?

A、GPS 接收天线安装在机腹 B、数传天线布置于机腹 参考答案:
案: B

C、数传天线、图传天线尽量靠近布置

188. 多旋翼拥有三轴布局的形式，这种布局形式中间轴多了一个舵机，这个舵机的作用是什么？
A、抵消反扭矩 B、收起起落架 C、改变旋翼螺距 参考答案：A
189. 旋翼飞行器从悬停到高速前飞的增速过程中，需用功率是如何变化的？
A、一直增大 B、一直减小 参考答案：C C、先减小后增大
190. 倾斜盘是 CCPM 的直升机，当飞机往后飞时，多少个舵机在动？
A、3 个 B、2 个 参考答案：A C、1 个
191. 常规布局直升机尾桨的主要作用不包括？
A、抵消反扭矩 B、改变航向 参考答案：C C、减少噪声
192. 共轴式直升机是通过改变什么来改变航向？
A、上下旋翼转速 B、上下旋翼桨距 参考答案：B C、倾斜盘倾斜方向
193. 典型的无人直升机由哪几部分组成？
A、旋翼系统，传动系统，发动机，尾桨系统 B、旋翼系统，传动系统，发动机，尾翼
C、旋翼系统，传动系统，发动机，副翼
参考答案：A
194. 直升机的重心位置处于机体的哪个部位
A、直升机的主轴后处 B、直升机的主轴前处 参考答案：B C、直升机的发动机处
195. 直升机旋翼头有几种结构形式？
A、铰接式旋翼星形柔性桨毂旋翼 B、无铰式旋翼万向接头式旋翼
参考答案：C C、以上都是
196. 以下不属于直升机的是
A、四旋翼飞行器 B、倾转旋翼机 C、共轴直升机
参考答案：B
197. 单旋翼带尾桨直升机典型尾桨构造
A、“无轴承”式 B、多叶铰接式多叶万向接头式 参考答案：C C、以上都是
198. 一般情况下，要增加直升机最大负载，最合适的办法是
A、增加转速，增大桨距 B、增加转速，减小桨距 参考答案：B C、减小转速，增大桨距
199. 现在常见的直升机中，平衡周期变距，克服挥舞的部件是
A、电子陀螺仪 B、机械陀螺仪 参考答案：A C、副翼
200. 倾斜盘是 CCPM 的直升机有几个舵机
A、6 个 B、5 个 参考答案：C C、4 个
201. 无人直升机遥控状态下动力失效最恰当的处理？
A、势能换动能，打负总距，使旋翼高速下降，在离地面数米高度时，将总距变最大，迅速制止快速下沉，缓慢着陆。
B、无法安全降落，让其坠落在人员稀少的地方
C、开启降落伞
参考答案：A
202. 直升机飞行过程中，若尾旋翼失效，飞机将
A、继续保持原来飞行姿态 B、自旋 参考答案：B C、自旋几圈后恢复到原来飞行姿态
203. 多旋翼无人机在使用地面站超视距飞行中，数传上行链路故障中断，该如何处理？
A、检查上行链路设备恢复通信 B、继续飞行、会自动连接 C、暂停飞行、尝试重新连接、点击一键返航 参考答案：A
204. 多旋翼遥控状态下动力失效最合适处理方法？利用旋翼旋转安全降落有伞开伞坠落在任意地方
A、利用旋翼旋转安全降落 B、有伞开伞 C、坠落在任意地方 参考答案：B
205. 使用遥控器遥控飞行时，如果无人机反应时断时续或无反应，不可能的原因是
A、遥控器电力不足 B、磁场干扰 C、动力电池电量不够 参考答案：C

206. 执行飞行任务前，对无人机的检查准备工作包括哪些？①检查电池电量；②飞行器外观检查，各机载设备零部件外观及连接，螺旋桨是否安装正确；③检查遥控器与地面站，遥控器各开关位置是否正确，摇杆位置是够正确，地面站电量是否充足，软件是否完备，地面设备连接是否可靠。④开机顺序是否正确：控制站—遥控器—无人机⑤遥控器开机，所选模型是否正确，飞行模式是否正确
A、①②③④⑤ B、②③④⑤ C、①②③④ 参考答案：A

207. 飞行器检查时，多旋翼电机产生震动，在排除电机本身故障后，检查动力电路。我们应检查电调的输入端连接还是输出端连接。
A、输入端 B、输出端 C、不用检查 参考答案：B

208. 多旋翼飞行器如果重新组装后，不需要校准哪些传感器？
A、GPS B、磁罗盘 参考答案：C C、气压计

209. 无人机在飞行中晃动过大或反应滞后，除了飞控感度的原因，还有可能是什么原因？①多旋翼飞行器机臂刚度不够，或有安装旷量②多旋翼机体太大致使转动惯量太大③多旋翼螺旋桨太重，加减速慢致使操纵相应慢④固定翼机体或舵面刚度不够，连杆、摇臂或舵机本身有旷量。
A、①②③ B、②③④ C、①②③④
参考答案：C

210. 关于无人机 GPS 天线与遥控接收机天线的说法错误的是？
A. 地面遥控发射机遥控信号（一般为 90 度布置的两个小鞭状天线） B、GPS 卫星位置信号（一般为顶端蘑菇头）
C、GPS 天线一般为定向天线，位于机体下方
参考答案：C

211. 对于直升机、多旋翼无人机的旋翼或固定翼无人机的螺旋桨，保持角速度一定，更换直径较小的螺旋桨
A、桨尖线速度减小 B、桨尖线速度变大 C、桨尖线速度不变 参考答案：A

212. 遥控器、图传、地面站与飞行器之间数据链路分别是？
A. 上行链路、下行链路、上下行链路并存 B、上行链路、下行链路、上行链路 参考答 C、上行链路、下行链路、下行链路
案：A

213. 已知某锂电池铭牌标记为 2S 2P 3C，单片锂电池容量为 16000mah，则该电池的最大放电电流是多少？
A、16A B、96A C、48A 参考答案：B

214. 螺旋桨参数为 1045 CCW 其含义是什么？
A. 桨叶直径 10in，螺距 45in，顺时针旋转的螺旋桨 B、桨叶直径 10mm，螺距 4.5mm，逆时针旋转的螺旋桨
C、桨叶直径 10in，螺距 4.5in，逆时针旋转的螺旋桨
参考答案：C

215. 无人机在姿态模式下
A. 飞控参与外回路 B、飞控参与内回路 C、内外回路均参与
参考答案：B

216. 无人机在 GPS 模式下人工管什么？
A. 姿态和位置都管 B、位置 参考答案：C C、位置修正量

217. 关于失速，下列那个说法是正确的？
A、时速会导致升力系数急剧减小，阻力系数缓慢减小。 B、机翼迎角超过临界迎角，导致升力几句降低的飞行状态称为失速。
C、旋翼无人机前飞速度过快，可能导致后型旋翼出现失速。
参考答案：B

218. 目前无人机电台常用动力电池类型为锂电池，关于其特点错误的是：
A、无记忆效应 B、充电电压一般为 4.7V 参考答案：B C、标称电压一般为 3.7V

219. 以下是无人机相关部件，数传电台，飞控，电子调速器，OSD，5.8G 图传，电机，摄像头等，连接方式正确的是：
A、OSD——5.8G 图传——电机
B、电机——电子调速器——飞控——数传电台
C、电机——电子调速器——数传电台——飞控
参考答案：B

220. 多轴飞行一段时间后，应对电机安装位置如何检查？
A、应用水平尺校准，保证个电机均应该水平不应该出现倾斜等。
B、让其适当倾斜
C、应用垂直尺校准，保证个电机均应该水平不应该出现倾斜等。
参考答案：A

221. 电调上的两根线，三根线，杜邦线分别连什么？
A、电源，电机，飞控 B、电机，电源，飞控 参考答案：A C、飞控，电机，电源

222. 一块锂聚合物电池，充放电多少合适储存？

A、3. V B、4. 2V 参考答案：A

C、4. 0V

223. 遥控器中 REVERSE 代表什么意思？

A、舵机行程量

B、舵机反向

C、舵机速度

参考答案：B

224. 无人机向左偏航时螺旋桨的变化是？

A、左边螺旋桨加速，右边螺旋桨减速

B、左边，右边都加速

C、顺时针螺旋桨加速，逆时针电机减速

参考答案：C

225. 姿态遥控下出现动力失效如何处理？

A、把油门降到最低位

B、稳住飞机，缓慢降落

C、关掉遥控器

参考答案：B

226. 连续性定理，指的是：

A、由于质量守恒定律，同一流管横截面积大的地方流速更快；

B、由于质量守恒定律，同一流管单位时间内流经不同横截面的流体质量一定；

C、由于质量守恒定律，同一流速横截面积大的地方静压要小

参考答案：B

227. 气压传感器测的是以下的哪个高度？

A. 无线电高度

B、相对高度

C、海拔高度

参考答案：C

228. 以下关于舵面遥控（纯手动），姿态遥控、人工修正（即 GPS 模式）描述，错误的是？

A、舵面遥控（纯手动）下，飞控的内外回路都不参与工作

B、人工修正（即 GPS 模式）飞控内外回路都参与工作

C、姿态遥控下，飞控内回路不参与工作，外回路参与工作。

参考答案：C

229. 关于诱导阻力，以下说法错误的是？

A、滑翔机为了减小诱导阻力，常将机翼设计成又长又窄的高展弦比机翼 B、飞行速度越快，诱导阻力越小 C、有的机翼上加装了翼梢小翼，目的是增强气流的下洗以增大升力，从而减小诱导阻力

参考答案：C

230. 多旋翼无人机要实现悬停中向左偏航，不同螺旋桨应如何变化？

A、逆时针加速，顺时针减速 B、机体轴左边螺旋桨加速，右便螺旋桨减速 参考答案：

C、逆时针桨减速，顺时针将加速

C

231. 关于无人机 GPS 天线与遥控接收机天线的说法错误的是

A、GPS 天线一般为定向天线，位于机体下方

B、GPS 卫星位置信号（一般为顶端蘑菇头）

C、地面遥控发射机遥控信号（一般为 90 度布置的两个小鞭状天线）

参考答案：A

232. 飞机在低空飞行中会产生什么阻力：(1)、干扰阻力 (2)、诱导阻力 (3)、摩擦阻力 (4)、循环阻力(5)、压差阻力(6)流阻力

A. (1) (2) (3) (4) (5) (6)

B、(1) (2) (3) (5)

C、(1) (2) (3) (6)

参考答案：B

233. 无人机系统中的 GPS 模块为飞控提供了哪些信息

A、位置、高度与地速 B、经纬度、高度与空速 参考答案：A

C、传感器、姿态与加速度

234. 以下关于无人机模式舵面遥控（纯手动）、姿态遥控、（GPS）内外回路参不参与说法正确的是

A、舵面遥控参与外回路、姿态遥控参与内回路、GPS 内外回路都参与 B、舵面遥控内外回路均不参

与、姿态遥控参与内回路、GPS 内外回路均参与 C、舵面遥控内外回路均不参与、姿态遥控参与内回

路、GPS 参与外回路

参考答案：B

235. 汽油随着高度的增加，功率会增加还是减少？

A、增加 B、不变 参考答案：C

C、减少