

2025 年第八届陕西省国有企业职工技能大赛无人机驾驶员竞赛项目

理论题库

- 1.近程无人机活动半径在___。
A.小于 15km
B.15~50km
C.200~800km
- 2.超低空无人机任务高度一般在___之间。
A.0~100m
B.100~1000m
C.0~50m
- 3.___航空器平台结构通常包括机翼、机身、尾翼和起落架等。
A.单旋翼
B.多旋翼
C.固定翼
- 4.不属于无人机机型的是___。
A.塞斯纳
B.侦察兵
C.捕食者
- 5.多旋翼飞行器不属于以下哪___个概念范畴？
A.自转旋翼机
B.重于空气的航空器
C.直升机
- 6.大多数多旋翼飞行器自主飞行过程利用___实现速度感知。
A.GPS
B.空速管
C.惯导
- 7.如果多旋翼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.电机电流过大 造成损坏
B.电调电流过大 造成损坏
C.飞控电流过大 造成损坏
- 8.以下哪种动力电池在没有充分放电的前提下不能够以大电流充电___。
A.铅酸蓄电池
B.镍镉电池
C.锂聚合物电池

9.多旋翼飞行器有哪些用途？1.急救灾 2.军用侦查 3.警用监视 4.娱乐 5.广电行业___。

A.1 4 5

B.2 3 4

C.1 2 3 4 5

10.多旋翼飞行器的动力电池充电尽量选用___。

A.便携充电器

B.快速充电器

C.平衡充电器

11.四轴飞行器改变航向时___。

A.相邻的两个桨加速，另两个桨减速

B.相对的两个桨加速，另两个桨减速

C.4 个桨均加速

12.多旋翼飞行器飞行时，使用哪种模式，飞行员压力最大___。

A.GPS 模式

B.增稳模式

C.手动模式

13.某多轴电调上有 BEC 5V 的字样，意思是___。

A.电调需要从较粗的红线与黑线输入 5V 的电压

B.电调能从较粗的红线与黑线向外输出 5V 的电压

C.电调能从较细的红线与黑线向外输出 5V 的电压

14.某多轴电机标有 1000KV 字样，意思是___。

A.对应每 V 电压，电机提供 1000000 转转速

B.对应每 V 电压，电机提供 1000 转转速

C.电机最大耐压 1000KV

15.无人机云系统的功能不包括___。

A.航行和气象服务

B.报警功能

C.监测无人机位置

D.感知规避其他无人机

16.III 类无人机是指___。

A.质量大于等于 4 千克，但小于 15 千克的无人机

B.质量大于 4 千克，但小于等于 15 千克的无人机

C.空机质量大于 4 千克，但小于等于 15 千克的无人机

17.目前主流的民用无人机所采用的动力系统通常为活塞式发动机和___两种。

A.火箭发动机

B.涡扇发动机

C.电动机

18.电动动力系统主要由动力电机、动力电源和___组成

- A.电池
- B.调速系统
- C.无刷电机

19.属于无人机飞控子系统功能的是___。

- A.无人机姿态稳定与控制
- B.导航控制
- C.任务信息收集与传递

20.指挥控制与___是无人机地面站的主要功能。

- A.导航
- B.任务规划
- C.飞行视角显示

21.无人机地面站显示系统应能显示___信息。

- A.无人机飞行员状态
- B.飞行器状态及链路、载荷状态
- C.飞行空域信息

22.无人机在增稳飞行控制模式下，飞控子系统___控制。

- A.参与
- B.不参与
- C.不确定

23.目前世界上无人机的频谱使用主要集中在 UHF、L 和___波段。

- A.C.
- B.VHF
- C.任意

24.___是无人机完成起飞、空中飞行、执行任务、返场回收等整个飞行过程的核心系统，对无人机实现全权控制与管理，因此该子系统之于无人机相当于驾驶员之于有人机，是无人机执行任务的关键。

- A.飞控计算机
- B.飞控子系统
- C.导航子系统

25.无人机电气系统一般包括___3 个部分.

- A.电源、电缆、接插件
- B.电源、配电系统、用电设备
- C.电缆、供电系统、用电设备

26.___的功能是向无人机各用电系统或设备提供满足预定设计要求的电能。

- A.配电系统
- B.电源
- C.供电系统

27.___主要是制定无人机飞行任务、完成无人机载荷数据的处理和应用，指挥中心/数据处理中心一般都是

通过无人机控制站等间接地实现对无人机的控制 and 数据接收。

- A. 指挥处理中心
- B. 无人机控制站
- C. 载荷控制站

28. ___ 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

29. 下列哪项是飞行控制的方式之一 ___。

- A. 陀螺控制
- B. 指令控制
- C. 载荷控制

30. 汽化器式活塞发动机在何时容易出现汽化器回火现象 ___。

- A. 热发动启动时
- B. 油门收的过猛
- C. 寒冷天气第一次启动时

31. 多旋翼飞行器使用的电调通常被划分为 ___。

- A. 有刷电调和无刷电调
- B. 直流电调和交流电调
- C. 有极电调和无极电调

32. 某多轴动力电池标有 3S2P 字样，代表 ___。

- A. 电池由 3S2P 公司生产
- B. 电池组先由 2 个单体串联，再将串联后的 3 组并联
- C. 电池组先由 3 个单体串联，再将串联后的 2 组并联

33. 多旋翼飞行器控制电机转速的直接设备为？ ___。

- A. 电源
- B. 电调
- C. 飞控

34. 同样容量不同类型的电池，最轻的是？ ___。

- A. 铅酸蓄电池
- B. 碱性电池
- C. 聚合物锂电池

35. 某多轴电机有 2208 字样，意思是指 ___。

- A. 该电机最大承受 22V 电压，最小承受 8V 电压
- B. 该电机转子高度为 22 毫米
- C. 该电机转子直径为 22 毫米

36. 多旋翼飞行器使用的电调一般为 ___。

- A. 双向电调

- B.有刷电调
- C.无刷电调

37.多旋翼飞行器使用的锂聚合物动力电池，其单体标称电压为___。

- A.1.2V
- B.11.1V
- C.3.7V

38.无刷电机和有刷电机的区别？___。

- A.无刷电机效率较高
- B.有刷电机效率较高
- C.两类电机效率差不多

39.遥控器设置电调，需要？___。

- A.断开电机
- B.接上电机
- C.断开动力电源

40.多旋翼飞行器螺旋桨从结构上说，更接近于___。

- A.风力发电机叶片
- B.直升机旋翼
- C.固定翼飞机螺旋桨

41.某多旋翼飞行器动力电池标有 11.1V，它是___。

- A.6S 锂电池
- B.11.1S 锂电池
- C.3S 锂电池

42.电调和电机一般通过 3 根单色线连接，如任意调换 2 根与电机的连接顺序，会出现___。

- A.该电机停转
- B.该电机出现过热并烧毁
- C.该电机反向运转

43.多轴无人机，电调上较细的白红黑 3 色排线，也叫杜邦线，用来连接___。

- A.电机
- B.机载遥控接收机
- C.飞控

44.多轴飞行器难以完成哪种工作？___。

- A.测绘
- B.直播
- C.超远距离监控

45.某多轴电机标有 3810 字样，意思是？___。

- A.该电机最大承受 38V 电压，最小承受 10V
- B.该电机转子直径为 38 毫米
- C.该电机转子高度为 38 毫米

46.对于多旋翼飞行器动力电源充电，以下哪种充电方法是错误的___。

- A.聚合物锂电池单体充电至 4.6V 满电
- B.聚合物锂电池单体充电至 4.2V 满电
- C.磷酸铁锂电池单体充电至 3.6V 满电

47.使用多旋翼飞行器。作业过程中，必须紧急返航的是___。

- A.距离过远，高度过高，超出视线范围
- B.监视器显示无人机电池电量过低
- C.图传监视器有干扰不稳定

48.关于多轴使用的无刷电机与有刷电机，下列说法正确的是___。

- A.有刷电机驱动交流电
- B.无刷电机驱动交流电
- C.无刷电机驱动直流电

49.悬停状态下，多旋翼飞行器单个旋翼形成___。

- A.正椎体
- B.平面
- C.倒椎体

50.多轴 GPS 的天线应尽量安装在___。

- A.飞行器的顶部
- B.飞行器的中心
- C.飞行器的尾部

51.多旋翼飞行器飞控板上一般会安装___。

- A.1 个角速率陀螺
- B.3 个角速率陀螺
- C.6 个角速率陀螺

52.在升高与下降过程中，无人直升机与多旋翼飞行器表述正确的是？___。

- A.无人直升机主要改变旋翼转速，多旋翼飞行器主要改变旋翼总距
- B.无人直升机主要改变旋翼总距，多旋翼飞行器主要改变旋翼转速
- C.无人直升机主要改变旋翼转速，多旋翼飞行器同样改变旋翼转速

53.多旋翼飞行器的遥控器一般有___。

- A.3 个通道
- B.4 个及以上通道
- C.2 个通道

54.某多轴螺旋桨长 381 毫米，螺距 127 毫米，那么他的型号可表述为___。

- A.3812
- B.15*5
- C.38*12

55.关于桨叶的剖面形状说法错误的是___。

- A.桨叶的剖面形状为桨叶翼型

B.桨叶翼型常见的有平凸型，双凸型和非对称型

C.一般用相对厚度，最大厚度位置，相对弯度，最大弯度位置等参数来说明桨叶

56.下列关于共轴双旋翼直升机旋翼的说法是___。

A.旋翼只起升力面的作用

B.旋翼只充纵横向和航向的操纵面

C.旋翼既是升力面又是纵横向和航向的操纵面

57.动态平衡不包括___。

A.俯仰平衡

B.方向平衡

C.左右平衡

58.改变旋翼拉力大小的方法不包括___。

A.操纵总距杆

B.操纵油门环

C.操纵方向舵

59.采用襟翼的主要目的是为了___。

A.改变俯仰状态

B.减小阻力

C.改变偏航状态

D.增加升力

60.与低亚声速飞机相比，超声速飞机机翼的梢根比___。

A.较大

B.较小

C.相等

D.无可比性

61.关于飞机的方向稳定性的叙述正确的是___。

A.飞机主要靠水平尾翼的作用来保证方向稳定性。

B.方向稳定力矩可在侧滑之前产生。

C.机头向左偏叫左侧滑，机头向右偏叫右侧滑。

D.只要有侧滑，飞机就会产生方向稳定力矩。

62.采用机翼上反角是为了使飞机获得更好的___。

A.俯仰静稳定性

B.方向静稳定性

C.横向静稳定性

D.俯仰操纵性

63.螺旋桨式飞机不适合于高度飞行的主要原因是___。

A.螺桨刚度不够

B.螺桨强度不够

C.飞行阻力太大

D.桨间产生局部激波

64.位于飞机机头部位最前端向前伸出的细杆是___。

- A.飞机状态
- B.空速管
- C.温度传感器
- D.探测器

65.陀螺地平仪是利用陀螺仪特性测飞行器___的飞行仪表。

- A.平飞和倾侧姿态角
- B.偏航和倾侧姿态角
- C.俯仰和倾侧姿态角
- D.滚转和倾侧姿态角

66.景象匹配导航是以___作为匹配特征的

- A.地形面积轮廓
- B.地形高度轮廓
- C.地表特征
- D.目标轮廓

67.飞机加装整流片是为了减小___。

- A.黏性摩擦阻力
- B.黏性压差阻力
- C.干扰阻力
- D.诱导阻力

68.飞机在执行低空飞行、轰炸、照相等任务时需测量飞机的___。

- A.绝对高度
- B.相对高度
- C.真实高度
- D.标准气压高度

69.升降速度表测量的是___。

- A.飞行速度
- B.升降速度变化率
- C.高度变化率
- D.都不是

70.大气的组成是由：___。

- A. 78%的氮气，21%的氧气以及 1%的其它气体组成
- B. 75%的氮气，24%的氧气以及 1%的其它气体组成
- C. 78%的氮气，20%的氧气以及 2%的其它气体组成

71.下面大气分层的主要依据哪个是正确的___。

- A.气层气压的垂直分布特点
- B.气层气温的垂直分布特点
- C.气层中风的垂直变化特点

72.平流层范围从对流层顶到大约 55km 的高度上，空气热量的主要来源是臭氧吸收太阳紫外辐射，因此___。

- A.平流层中气温随高度增高而升高

- B.平流层中气温不随高度变化而变化
- C.平流层中不含有水汽

73.三大气象要素为__。

- A.气温、气压和空气湿度
- B.气温、风和云
- C.风、云和降水

74.在标准大气中，海平面上的气温和气压值是__。

- A. 15°C.1000hPa
- B. 0°C.760mmHg
- C. 15°C.1013.25hPa

75.气象上把气温垂直递减率等于零（即 $\gamma = 0$ ）的气层称为__。

- A.逆温层
- B.等温层
- C.不稳定气层

76.当气温高于标准大气温度时，飞机的载重量要__。

- A.增加
- B.减小
- C.保持不变

77.气温、气压和空气湿度的变化都会对飞机性能和仪表指示造成一定的影响，这种影响主要通过他们对空气密度的影响而实现，下列描述哪个正确__。

- A.空气密度与气压成正比，与气温也成正比
- B.空气密度与气压成正比，与气温成反比
- C.空气密度与气压成反比，与气温成正比

78.飞机在比标准大气冷的空气中飞行时，气压高度表所示高度将比实际飞行高度__。

- A.相同
- B.低
- C.高

79.在地表的风向稍微不同于地表之上几千英尺高度的风向的原因是__。

- A.当地地形影响气压
- B.地面有较强的地转偏向力
- C.风和地面之间的磨擦作用

80.下列哪种属于动力对流冲击力__。

- A.山坡迎风面对空气的抬升
- B.气流辐合辐散时造成的空气水平运动
- C.气温变化造成的空气抬升或下降

81.下列说法正确的是__。

- A.因为空气总是寻找低压区域，所以气流会从高压区域向低压的区域流动
- B.因为空气总是寻找高压区域，所以气流会从低压区域向高压的区域流动

C.是风产生了压力，所以风的尽头压力高

82.形成海陆风的对流性环流的原因是因为__。

A.从水面吹向陆地的空气较暖，密度小，导致空气上升

B.陆地吸收和散发热量比水面快

C.从水面吹向陆地的空气冷，密度大，使空气上升

83.和地面建筑物有关的湍流强度依赖于障碍物的大小和风的基本速度，在山地区域时这种情况甚至更加明显。风越过山脊时__。

A.风沿着迎风侧平稳地向上流动

B.风沿着迎风侧湍流逐渐增加

C.风沿着背风侧平稳地向下流动

84.大气中某一高度的一团空气，如受到某种外力的作用后，产生向上或向下运动时，称为稳定状态的是：__。

A.移动后，加速向上或向下运动

B.移动后逐渐减速，并有返回原来高度的趋势

C.外力作用消失后，以匀速持续运动

85.气温对飞机最大平飞速度的影响为__。

A.气温低时，空气密度大，飞机发动机的P推力增大，最大平飞速度增加

B.气温低时，空气密度大，空气的阻力增加，最大平飞速度减小

C.气温高时，空气密度小，空气的阻力增减小，最大平飞速度增加

86.相对湿度，是指__。

A.空气中水汽含量与饱和水汽含量的百分比

B.空气中水汽压与饱和水汽压的百分比

C.空气中水分占空气总量的百分比

87.根据国际民航组织的规定，云满天时的云量为__。

A. 12

B. 8

C. 10

88.一般而言，气团的垂直高度可达几公里到十几公里，常常从地面伸展到对流层顶。水平范围为__。

A.几十公里到几千公里

B.几十公里到几百公里

C.几公里到几百公里

89.关于锋面，下列哪种描述正确__。

A.锋面就是不同方向的风交汇的界面

B.锋面就是温度、湿度等物理性质不同的两种气团的交界面

C.锋面就是风场与地面的交线，也简称为锋

90.暖锋是指__。

A.锋面在移动过程中，暖空气推动锋面向冷气团一侧移动的锋

B.一侧气团温度明显高于另一侧气团温度的锋

C.温度较高与温度较低的两个气团交汇时，温度高的一侧

91.快速移动的冷锋受实际锋面后远处的强烈压力系统推动，在快速移动的冷锋之后___。

A.可能出现乌云密布的天空和下雨

B.天空通常很快放晴

C.阵风减缓和温度升高

92.形成雷暴的基本条件是___。

A.充足的水汽和上升运动

B.充足的水汽.不稳定的大气和上升运动

C.浓积云，充足的水汽和锋区

93.雷暴到达成熟阶段以后，随着积雨云中迅速下沉的冷空气到达地面后，风向突转，风力迅速增大，阵风风速常在___。

A.10m/s

B.20m/s

C.30m/s

94.在雷暴的生存周期中，哪一阶段的特征使云中充满下降气流___。

A.积云阶段

B.成熟阶段

C.消散阶段

95.飞机结冰是指飞机机体表面某些部位聚集冰层的现象，飞机积冰主要分为三大种___。

A.冰、雾凇、霜

B.明冰、毛冰、白冰

C.坚冰、松冰、霜冰

96.在下述各类飞机积冰中，对飞行影响最大的是___。

A.雾凇和毛冰

B.明冰和毛冰

C.毛冰和霜

97.积冰的形状主要取决于冰的种类，飞行速度和气流绕过飞行器的不同部位的情况。积冰的形状一般分为___。

A.槽状冰、楔形冰和混合冰

B.凸状冰、凹状冰和混合冰

C.圆形冰、方形冰和混合冰

98.关于飞机积冰，下列正确的是___。

A.飞机积冰一般发生在-1~-15℃的温度范围内

B.在-2~-10℃温度范围内遭遇积冰的次数最多

C.强烈的积冰主要发生在-4~-8℃的温度范围内

99.当机翼和尾翼积冰时，下列不正确的描述是___。

A.翼型失真（变型）

B.导致摩擦阻力减少

C.压差阻力都增大

100.在飞行中遇到飞机积冰时，驾驶员应注意__。

- A.及时有力地修正飞行姿态的偏差，尽快脱离积冰区
- B.调整飞机马力，严格保持飞行高度和速度，尽快脱离积冰区
- C.柔和操纵飞机，保持飞行高度和平飞姿态，尽快脱离积冰区

101.气象学中，能见度用气象光学视程表示。气象光学视程是指__。

- A.白炽灯发出色温为 3000K 的平行光束的光通量，在大气中削弱至初始值的 10%所通过的路径长度
- B.白炽灯发出色温为 2700K 的平行光束的光通量，在大气中削弱至初始值的 5%所通过的路径长度
- C.白炽灯发出色温为 2500K 的平行光束的光通量，在大气中削弱至初始值的 5%所通过的路径长度

102.最小能见度是指__。

- A.能看到最近的物体距离
- B.能见度因方向而异时，其中最小的能见距离
- C.能见度因方向而异时，垂直和水平能见度最小的距离

103.当在山谷、山脊或山区作低空飞行时，在什么时候最容易碰到乱流造成的危险__。

- A.在山的背风面顺风飞行
- B.在山的背风面逆风飞行
- C.在山的迎风面逆风飞行

104.在山谷飞行时，应该采取的措施是__。

- A.靠近背风坡飞行
- B.靠近迎风坡飞行
- C.飞出山口马上转弯

105.机场上常用风向袋来估计风速，当风向袋吹平时，风速已达__。

- A. 5~6 米/秒
- B. 6~10 米/秒
- C. 10~12 米/秒

106.在处于雷暴区边缘的机场起飞或着陆时，要特别注意的危险天气是__。

- A.低空风切变
- B.冰雹和暴雨
- C.积冰和雷击

107.在下述何种情况下容易碰到风切变__。

- A.逆温层附近或靠近雷暴时
- B.当风速大于 65 千米/小时
- C.有高压时

108.飞机在着陆时遇到顺风切变，会出现下述何种现象__。

- A.飞机空速突然增大，升力增加，飞机抬升
- B.飞机高度下降，空速增大，超过正常着陆点着陆
- C.飞机空速突然减小，升力减小，飞机将掉至正常下滑线以下

109.风切变气流常从高空急速下冲，像向下倾泻的巨型水龙头，当飞机进入该区域时___。

- A.先遇强逆风，后遇猛烈的下沉气流，随后又是强顺风
- B.先遇强顺风，后遇猛烈的上升气流，随后又是强逆风
- C.先遇强逆风，后遇猛烈的上升气流，随后又是强顺风

110.对流层___的空气运动受地形扰动和地表摩擦作用最大，气流混乱。

- A.上层
- B.中层
- C.下层

111.雷暴是由强烈的积雨云产生的，形成强烈的积雨云需要三个条件___。

- A.深厚而明显的不稳定气层、剧烈的温差、足够的冲击力
- B.深厚而明显的不稳定气层、充沛的水气、足够的冲击力
- C.强大的风力、充沛的水气、足够的冲击力

112.风切变的仪表判断法，以下不正确的是___。

- A.空速表指示的非理性变化
- B.俯仰角指示快速变化
- C.发动机转速和地速快速变化

113.地面天气图上填写的气压是___。

- A.本站气压
- B.海平面气压
- C.场面气压

114.在卫星云图上，红外云图的色调取决于___。

- A.目标反射太阳辐射的大小
- B.目标的温度
- C.目标的高低

115.卫星云图上下列哪个不是卷状云特征___。

- A.在可见光云图上，卷云呈灰--深灰色
- B.在红外云图上，卷云顶温度很低，呈白色
- C.无论可见光还是红外云图，卷云没有纤维结构

116.卫星云图上下列哪个不是层云（雾）特征___。

- A.在可见光云图上，层云（雾）表现为光滑均匀的云区
- B.层云（雾）边界整齐清楚，与山脉、河流、海岸线走向相一致
- C.在红外云图上，层云色调较亮，与地面色调相差较大

117.从什么资料上可以预先了解到航线高度的风、云、气温及颠簸、积冰等情况___。

- A.等压面预告图
- B.重要天气预告图
- C.航路天气预告图

118.天气预报可分为哪些，以下不正确的是___。

- A.天气形势预报

B.气象要素预报

C.大风降温预报

119.低空风切变主要的形成原因是什么___。

A.雷暴、低空急流和锋面活动

B.气流经过特定环境时产生

C.具体原因还不是特别明了

120.下述物理量中，反映大气潮湿程度的量是___。

A.饱和水汽压；

B.相对湿度；

C.露点温度

121.下面关于山谷风的叙述正确的是___。

A.白天风由山谷吹向山坡；

B.山谷风是由于海陆差异而形成的热力环流；

C.气流越山而过，称为山风

122.热雷暴的形成原因是___。

A.地面水汽蒸发；

B.地面受热不均；

C.冷空气冲击暖空气而形成上升运动

123.绝对温度的零度是___。

A.-273°F

B.-273K

C.-273°C

124.多旋翼飞行器正常作业受自然环境的主要因素是___。

A.地表是否凹凸平坦

B.风向

C.湿度、风力

125.在可见光云图上，下面何种天气系统呈现出螺旋状云系___。

A.活跃的冷锋

B.成熟的气旋

C.高空槽

126.地球上两点之间的航线建立最短的是指___。

A.两点之间的直线长度

B.两点之间的等角线长度

C.两点之间大圆的弧长

127.北极的纬度是___。

A.北纬 180°

B.北纬 90°

C.北纬 0°

128.100 米等于多少英尺__。

- A.300 英尺
- B.305 英尺
- C.328 英尺

129.世界时（UTC）是指__。

- A.英国伦敦的地方时
- B.零时区的区时
- C.12 时区的区时

130.气压高度表的拨正值 QFE 含义为__。

- A.场面气压
- B.场面气压高度
- C.海平面气压

131.飞行高度层的基准面是__。

- A.机场平面
- B.平均海平面
- C.1013HPA 气压平面

132.60 米大约相当于多少英尺__。

- A.200 英尺
- B.180 英尺
- C.220 英尺

133.若航向、空速、风向不变，当风速增大时__。

- A.偏流增大，地速在顺侧风时增大
- B.偏流增大，地速增大
- C.偏流减小，地速减小

134.地图比例尺有哪三种表示形式__。

- A.数字，文字，分式
- B.数字，文字，图解
- C.数字，分式，图解

135.没有角度失真的航图叫做__。

- A.等距投影图
- B.等角投影图
- C.等积投影图

136.影响地面效应的因素不包括__。

- A.地表环境
- B.下滑速度和风
- C.高度

137.对流层顶 55km 以上为__。

- A.平流层
- B.中间层
- C.热层

138.在气象和航空上，能见度是指___。

- A.目标物的清晰度
- B.观察者能看清目标物的距离
- C.观察者能分辨出目标物的最大距离

139.飏线风暴简称飏线它是___。

- A.由彪所构成的风切变线
- B.阵雨和冰雹天气的分界线
- C.由排列成带状的多个雷暴单体形成的强对流天气带

140.中纬度地区对流层上界的高度通常是___。

- A.8~9 千米
- B.10~12 千米
- C.15~17 千米

141.直升机在风中悬停时下列影响正确的是___。

- A.与无风悬停相比，逆风悬停机头稍低，且逆风速越大，机头越低
- B.一般情况下，直升机应尽量在顺风中悬停
- C.侧风的作用还将使直升机沿风的方向移位，因此，侧风悬停时应向风来反方向压杆

142.向逼近的冷锋飞行___。

- A.云层从低空分散逐渐向高空分散变化，大气压力不断升高
- B.云层从高空汇聚逐渐向低空分散变化，大气压力不断升高
- C.云层从高空分散逐渐向低空分散变化，大气压力不断下降

143.中间层气温随高度升高而___。

- A.无确定规律
- B.下降
- C.无明显变化
- D.升高

144.对气体来说，随着温度的升高，粘性将___。

- A.增大
- B.减小
- C.不变
- D.不确定

145.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、非管制空域和报告空域
- C.管制空域、非管制空域和特殊空域

146.空域管理的具体办法由___制定。

- A.民用航空局
- B.中央军事委员会

C.国务院和中央军事委员会

147.空中交通管制单位为飞行中的民用航空器提供的空中交通服务中含有___。

A.飞行情报服务

B.机场保障服务

C.导航服务

148.执行紧急救护、抢险救灾或者其它紧急任务，飞行计划申请最迟应在飞行前___提出。

A.30 分钟

B. 1 小时

C. 2 小时

149.下面哪个单位领导全国的飞行管制工作___。

A. 国务院

B. 民航局

C. 国务院、中央军委空中交通管制委员会

150.学生驾驶员在单飞之前必须在其飞行经历记录本上，有授权教员的签字，证明其在单飞日期之前___天内接受了所飞型号航空器的训练。

A. 90

B. 60

C. 30

151.下列航空法律法规中级别最高的是___。

A. 《中华人民共和国飞行基本规则》

B. 《中华人民共和国民用航空法》

C. 《中华人民共和国搜寻援救民用航空器的规定》

152.旋翼飞行器可以在距离障碍物 10 米以外,1~10 米的高度上飞移___。

A. 10 公里/小时

B. 15 公里/小时

C. 20 公里/小时

153.训练时间，是指受训人在下列方面从授权教员处接受训练的时间___。

A. 飞行中

B. 地面上、飞行模拟机或飞行训练器上

C. 飞行中、地面上、飞行模拟机或飞行练习器上

154.飞行任务书是许可飞行人员进行转场飞行和民用航空飞行的基本文件___。

A. 驻机场航空单位或者航空公司的调度或签派部门

B. 驻机场航空单位或者航空公司的负责人

C. 驻机场航空单位或者航空公司的运行管理部门

155.农业作业飞行的最低天气标准,平原地区是___。

A. 云高不低于 100 米,能见度不小于 3 公里

B. 云高不低于 150 米,能见度不小于 5 公里

C. 云高不低于 200 米,能见度不小于 5 公里

156.在下列哪种情况下民用航空器可以飞越城市上空___。

- A. 指定的航路必需飞越城市上空时
- B. 能见地标的目视飞行时
- C. 夜间飞行时

157.我国民航飞行使用的时间为: ___。

- A. 当地的地方时
- B. 北京时
- C. 世界协调时

158.高空飞行,按照飞行高度区分为___。

- A. 4500 米(含)至 9000 米(含)
- B. 8000 米(含)至 12000 米(含)
- C. 6000 米(含)至 12000 米(含)

159.飞行的组织与实施包括 ___。

- A. 飞行预先准备、飞行直接准备、飞行实施和飞行讲评四个阶段.
- B. 飞行直接准备、飞行实施和飞行讲评三个阶段
- C. 飞行预先准备、飞行准备和飞行实施三个阶段

160.飞行的安全高度是避免航空器与地面障碍物相撞 ___。

- A. 航图网格最低飞行高度
- B. 最低飞行安全高度
- C. 最低飞行高度

161.民用航空器因故确需偏离指定的航路或者改变飞行高度飞行时,应当首先 ___。

- A. 得到机长的允许
- B. 取得机组的一致同意
- C. 取得空中交通管制单位的许可

162.每个飞行教员必须将 CCA61 部要求记录保存___。

- A. 一年
- B. 三年
- C. 五年

163.民用无人驾驶航空器系统驾驶员合格证由哪个部门颁发? ___。

- A.民用局下属司(局)
- B.中国航空器拥有者及驾驶员协会(中国 AOPA)
- C.地区管理局

164.任何单位或个人未取得___,均不得生产民用航空器。

- A.适航证
- B.生产许可证

C.型号合格证

165.飞行人员未按中华人民共和国基本规则规定履行职责的,由有关部门依法给予行政处分或者纪律处分,情节严重的,依法给予吊扣执照或合格证___的处罚,或者责令停飞___。

- A. 半年 一至三个月
- B.一至三个月 半年
- C.一至六个月 一至三个月

166.航空器使用航路和航线,应当经___同意

- A.负责该航路和航线的飞行管制部门
- B.空中交通管理局下属的区域管理部门
- C.中国人民解放军空军

167.中华人民共和国境外的维修单位或个人,从事在中华人民共和国注册登记的民用航空器的维修___。

- A.必须取得当地政府民航主管部门颁发的维修许可证
- B.不必申请维修许可证
- C.必须取得我国民航总局颁发的维修许可证

168.对于 III、IV 和 VII 类无人机,其用于记录、回放和分析飞行过程的飞行数据记录系统中存储的数据信息应至少保存___月

- A.1
- B.2
- C.3

169.以下答案哪一个是属于 VII 类无人机。___。

- A.起飞全重大于 5700 千克的无人机
- B.超视距运行的 I、II 类无人机
- C.无人飞艇

170.下列情况下,无人机驾驶员由行业协会实施管理___。

- A.在室内运行的无人机
- B.在融合空域内运行的 III、IV、V、VI、VII 类无人机
- C.在融合空域运行的 XI、XII 类无人机

171.在融合空域 3000 米以上运行的 XI 类无人机驾驶员,应至少持有带有飞机或直升机等级的___。

- A.航线运输执照
- B.运动驾驶员执照或私用驾驶员执照
- C.商用驾驶员执照

172.在融合空域运行的 XII 类无人机机长,应至少持有___。

- A.航线运输执照
- B.商用驾驶员执照
- C.商用驾驶员执照和仪表等级

173.以下一定属于限制区域的是___。

- A.机场
- B.人烟稀少的沙漠

C.人迹罕至的原始森林

174.对于 I、II 级别无人机系统驾驶员___。

- A.无须证照管理，自行负责
- B.人员资质由局方负责管理
- C.人员资质由行业协会负责管理

175.CCA61 部授权的执照或合格证持有人在理论考试中作弊或发生其他禁止行为，局方（授权方）拒绝其任何执照、合格证、或等级申请时限为___。

- A.半年
- B.视其违规的情节轻重而定
- C.一年

176.民用航空适航管理是对哪几个环节进行管理___。

- A.使用和维修
- B.设计、制造
- C.设计、制造、使用和维修

177. ___VLOS(Visual Line of Sight Operation)是指无人机驾驶员或无人机观测员与无人机保持直接目视视觉接触的操作方式，航空器处于驾驶员或观测员目视视距内半径 500 米，相对高度低于 120 米的区域内

- A.视距内运行
- B.视距运行
- C.超视距运行

178.私用驾驶员执照申请人需年满__周岁，但仅申请滑翔机或自由气球等级的为年满__周岁。

- A.17 16
- B.18 17
- C.20 16

179.民用航空适航管理是对哪几个方面进行管理___。

- A.发动机、螺旋桨和航空气象的设备
- B.航空器、发动机、螺旋桨
- C.航空器、发动机

180.《民用航空器驾驶员、飞行教员和地面教员合格审定规则》制定的根据是？___。

- A.中华人民共和国宪法
- B.中华人民共和国飞行基本准则
- C.中华人民共和国民用航空法

181.在颁发除学生驾驶员执照外的其他驾驶员执照上，应签注下列相应等级___。

- A.类别、级别、型别
- B.类别、级别、型别、仪表
- C.小型、中型、大型、重型

182.对执照持有人的年龄有没有限制___。

- A.有，有最低年龄限制，没有最高年龄限制
- B.有，有最低年龄为 16 岁，最高年龄为 60 岁
- C.没有

183.对机长近期一般飞行经历要求是在多少天内，自己操纵至少完成了 3 次起飞和 3 次全停着陆？___。

- A.30 天
- B.60 天
- C.90 天

184.在执照或等级的实际考试时，如果一天内未完成全部科目，所有剩余的考试科目都必须在多少天内完成？否则，必须全部重新考试，包括已完成的科目___。

- A.一周内
- B.一个月内
- C.60 个日历日内

185.在驾驶员执照上增加仪表等级的申请人必须具有至少___小时担任机长的转场飞行经历，其中至少___小时是在所申请仪表等级的航空器上获得的。

- A.40、20
- B.50、10
- C.60、15

186.学生驾驶员不得在空中或地面能见度白天小于__公里、夜间小于__ 公里的飞行中担任航空器机长___。

- A.3 5
- B.5 10
- C.5 8

187.私照飞行中为初级飞机实践考试作准备的飞行训练，需在考试日期前___天内完成。

- A.30
- B.60
- C.90

188.商用驾驶员执照申请人需年满___周岁。

- A.17
- B.18
- C.19

189.商用驾驶员执照持有人具有下列哪些权利：①行使相应的私用驾驶员执照持有人的所有权利②在以取酬为目的经营性运行的航空器担任机长或副驾驶，但不得在 CCAR-121FS 运行和相应运行规章要求机长必须具有航线运输驾驶员执照的运行中担任机长③为获取酬金而担任机长或驾驶员___。

- A.②③
- B.①②③
- C.①③

190.对航线驾驶员执照申请人必须持有___。

- A.18 岁
- B.20 岁
- C.21 岁

191.必须参加 CCAR61 部要求的航线驾驶员地面训练和理论考试的人员为___。

- A.只在航线运输驾驶员执照上申请增加型别等级的申请人
- B.航线运输驾驶员执照的申请人

C.以上两类人员

192.民用无人机系统要求至少___检查一次。

- A.半年
- B.一年
- C.两年

193.无人机年度检查不可由_____进行。

- A.飞机制造商
- B.认证的检查授权人员
- C.无人机飞行员

194.《轻小无人机运行规定》的适用范围不包括_____。

- A.可在视距内或视距外操作的、空机重量小于等于 116 千克、起飞全重不大于 150 千克的无人机，校正空速不超过 100 千米每小时
- B.起飞全重不超过 5700 千克，距受药面高度不超过 15 米的植保类无人机
- C.空气体积在 4600 立方米以下的无人飞艇
- D. 空机重量小于等于 116 千克、起飞全重不大于 150 千克的无线电操作的航空模型

195.____对民用无人机的运行直接负责，并具有最终决定权

- A.无人机机长
- B.无人机驾驶员
- C.无人机拥有者
- D.无人机教员

196.下列关于无人机管理错误的说法是_____。

- A.无人机运营人应当对无人机投保地面第三人责任险
- B.对 IV 类的民用无人机，要增加被动反馈系统
- C.对于重点地区使用的植保无人机，可将其地面站操控设备位置信息接入无人机云，报告频率至少每秒一次
- D.对于 III、IV、VI 和 VII 类无人机，应安装并使用电子围栏

197.下列说法错误的是_____。

- A.在融合空域内运行的 III、IV、V、VI、VII 类无人机，其驾驶员由行业协会实施管理
- B. 在融合空域内运行的 XI、XII 类无人机，其驾驶员由局方实施管理
- C.在隔离空域运行的植保无人机，其驾驶员由局方实施管理
- D. 在隔离空域运行的 II 类无人机由无人机驾驶员自行负责，无需证照管理

198.对于完成训练并考试合格的人员，在其驾驶员执照上签注的信息不包括_____。

- A.无人机型号 B.无人机类型
- C.职位 D.年龄

199.申请人必须至少在下列操作上接受并记录了培训机构提供的针对所申请无人机系统等级的实际操纵飞行或模拟飞行训练。对于机长_____。

- A.空域申请与空管通讯、航线规划都不少于 4 小时
- B.正常飞行程序操作，不少于 20 小时
- C.应急飞行程序操作，包括发动机故障、链路丢失、应急回收、迫降等，不少于 20 小时

D.飞行前检查不少于 4 小时

200.民用无人机中Ⅲ类起飞全重的范围是_____。

A. $7 < W < 25$

B. $7 < W \leq 25$

C. $7 \leq W < 25$

201.民用无人机中Ⅱ、Ⅲ的空机重量及起飞全重的分界重量是_____。

A. 4、7

B. 5、8

C. 6、9

202.从事飞行的民用航空器不需要携带的文件是_____。

A.飞行人员相应的执照或合格证

B.飞行记录簿

C.民用航空器适航证书

203.对于无人机植保作业，运营人指定的一个或多个作业负责人有何要求_____。

A.持有民用无人机驾驶员合格证并具有相应等级

B.接受了相应理论知识及飞行技能的培训或具备相应的经验，并向局方或局方授权部门展示了其能力

C..以上都有

204.民用航空器必须具有民航局颁发的_____方可飞行。

A.适航证

B.经营许可证

C.机场使用许可证

205.平流层飞行,按照飞行高度区分为_____。

A.12000 米(不含)以上

B.9000 米(含)以上

C.12000 米(含)以上

206.无人机系统的超视距驾驶员是指_____。

A.是指在系统运行时间内负责整个无人机系统运行和安全的驾驶员

B.由运营人指派对无人机的运行负有必不可少职责并在飞行期间适时操纵无人机的人

C.是指从事或拟从事航空器运营的个人、组织或企业

207.在人口稠密区上空进行农林喷洒作业飞行应当符合：①取得作业飞行区域的政府部门的书面准；②向对作业区域有管辖权的地方飞行标准部门递交完整的作业飞行计划并取得批准；③通过有效的方式向公众发出作业通知_____。

A.①②

B.②③

C.①②③

208.任务规划的主要目标是依据地形信息和执行任务环境条件信息，综合考虑无人机的性能、到达时间、耗能、威胁以及飞行区域等约束条件，为无人机规划出一条或多条自_____的_____，保证无人机高效、圆满地完成飞行任务，并安全返回基地_____。

- A.起点到终点，最短路径
- B.起飞点到着陆点，最佳路径
- C.出发点到目标点，最优或次优航迹

209.无人机任务规划需要实现的功能包括_____。

- A.自主导航功能，应急处理功能，航迹规划功能
- B.任务分配功能，航迹规划功能，仿真演示功能
- C.自主导航功能，自主起降功能，航迹规划功能

210.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.最小转弯半径
- B.最大俯仰角
- C.最大转弯半径

211.从实施时间上划分，任务规划可以分为_____。

- A.航迹规划和任务分配规划
- B.航迹规划和数据链路规划
- C.预先规划和实时规划

212.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

213._____包括在执行任务的过程中，需要根据环境情况的变化制定一些通信任务，调整与任务控制站之间的通信方式等。

- A.链路规划
- B.目标分配
- C.通信规划

214.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.飞控技术、导航技术以及地理信息技术
- C.导航技术、航迹优化算法以及地理信息技术

215._____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.地理位置
- C.飞行航迹

216.图元标注主要包括以下三方面信息_____。

- A.坐标标注、航向标注、载荷任务标注
- B.场地标注、警示标注、任务区域标注
- C.航程标注、航时标注、任务类型标注

217.____无人机侦察监测区域应预先标注，主要包括任务区域范围、侦察监测对象等。

- A.场地标注
- B.任务区域标注
- C.警示标注

218.____即根据既定任务，结合环境限制与飞行约束条件，从整体上制定最优参考路径并装订特殊任务。

- A.在线规划
- B.飞行中重规划
- C.飞行前预规划

219.____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

220.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.安全着陆点，安全着陆策略
- B.应急迫降点，航线转移策略
- C.应急迫降点，安全返航策略

221.在飞行任务书中，应当明确____。

- A.飞行任务、起飞时间、航线、高度、允许机长飞行的最低气象条件以及其他有关事项
- B.飞行任务、机组成员、起飞时间、航线、高度、允许机长飞行的最低气象条件以及其他有关事项
- C.飞行任务、起飞时间、航线、允许机长飞行的最低气象条件以及其他有关事项

222.可能需要处置的危机情况不包括____。

- A.动力装置故障
- B.任务设备故障
- C.舵面故障

223.经验表明无人机每飞行____小时或者更少就需要某种类型的预防性维护，至少每____小时进行较小的维护。

- A. 20， 50
- B. 25， 40
- C. 30， 60

224.无人机适航证书不可____。

- A.随飞机一起转让
- B.存放备查
- C.随无人机系统携带

225.无人机的注册所有者或运营人应对保持无人机有最新的适航证书和____负责。

- A.无人机安全飞行
- B.无人机注册证书
- C.无人机维修

226.无人机系统无线电资源的使用____局方无线电管理部门的许可证。

- A.需要
- B.不需要
- C.一般情况下不需要

227.无人机制造商编写的随机文档《无人机所有者/信息手册》_____。

- A.需经局方批准
- B.不需局方批准
- C.特殊飞行器需局方批准

228.无人机飞行前，无人机飞行员_____。

- A.按照随机《无人机飞行手册》指导飞行
- B.按照积累的经验指导飞行
- C.重点参考《无人机所有者/信息手册》

229.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.加大油门迅速脱离
- B.以最大上升率增大高度
- C.适当减小飞行速度

230.当给大型无人机加油时，为预防静电带来的危害应注意_____。

- A. 检查电瓶和点火电门是否关断
- B. 油车是否接地
- C. 将飞机、加油车和加油枪用连线接地

231.活塞发动机过热易出现在下列哪种过程中_____。

- A. 长时间爬升
- B. 巡航
- C. 下降

232.对装备定距螺旋桨的活塞发动机,通常用来反映功率的仪表是_____。

- A. 进气压力表
- B. 转速表
- C. 燃油流量表

233.飞机过载和载荷因子是同一概念_____。

- A.是
- B.不是
- C.不确定

234.民用无人驾驶航空器系统驾驶员合格证申请人必须在民用无人驾驶航空上训练不少于多少小时的飞行训练时间_____。

- A.56
- B.44
- C.100

235.飞行申请的内容包括_____。

- A. 任务性质，航空器型别，装载情况，飞行范围，起止时间，飞行高度和飞行条件
- B.任务性质，航空器型别，飞行范围，起止时间，飞行高度和飞行条件

C.任务性质，航空器型别，装载情况，起止时间，飞行高度和飞行条件

236.下列说法中，哪一种对无人机教员合格证申请人的要___。

- A.具备无人机应急处理程序方
- B.在所申请的无人机上担任机长经历时间多于 100 小时
- C.在所申请的无人机上飞行经历不少于 100 小时

237.昼间飞行的含义是___。

- A.从日出到日落之间的飞行
- B.从天黑到天亮之间的飞行
- C.从最亮到日落之间的飞行

238.起飞时间的含义是___。

- A.航空器开始起飞滑跑轮子转动的瞬间
- B.航空器起飞滑跑抬前轮的瞬间
- C.航空器进入跑道对正起飞方向的瞬间

239.无人机的检查应当遵循___。

- A.制造商的最新维护手册
- B.随机附带维护手册
- C.无人机飞行员经验

240.多轴旋翼飞行器通过改变___控制飞行轨迹。

- A. 总距杆
- B. 转速
- C. 尾桨

241.飞机的迎角是___。

- A. 飞机纵轴与水平面的夹角
- B. 飞机翼弦与水平面的夹角
- C. 飞机翼弦与相对气流的夹角

242.山地对风的影响，以下描述错误的是___。

- A. 山体本身的障碍影响，使气流被阻滞不前
- B. 一般山顶和峡谷风口的风速增大
- C. 一般山底和峡谷风口的风速增大

243.不属于抵消旋翼机反转力矩的方法有___。

- A. 尾桨
- B. 共轴旋翼
- C. 增大旋翼半径

244.如观察到其他飞机的灯光是右红左绿时，应将该机判断为___。

- A. 与自己相向飞行；
- B. 与自己顺向飞行；
- C. 没有发生相撞的可能，

- 245.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
- 246.无人机飞行时放下襟翼，会使飞机___。
- A. 飞行速度减小
 - B. 飞行速度增大
 - C. 飞行速度无明显变化
- 247.无人机定高平飞时，驾驶员面对地面站界面___。
- A. 切至自主控制模式，尽可放松休息
 - B. 短暂休息，偶尔关注一下飞机状态
 - C. 密切判断飞机的俯仰状态和有无坡度
- 248.遥控无人机平飞转弯过程中___。
- A. 注视地平仪，协调地向转弯方向压杆扭舵，形成一定坡度后，稳杆保持
 - B. 注视地平仪，协调地向转弯反方向压杆扭舵，形成一定坡度后，稳杆保持
 - C. 注视地平仪，向转弯方向压杆，同时反方向扭舵
- 249.着陆目测是操作手对飞机飞行高度和降落点进行目视判断，对于目测质量的___。
- A. 飞机没有达到目测接地范围就接地的，叫目测低
 - B. 飞机没有达到目测接地范围就接地的，叫目测高
 - C. 飞机超过目测接地范围才接地的，叫目测低
- 250.遥控无人机着陆时___。
- A. 逆风较大时，目测容易高（即推迟接地）
 - B. 逆风较大时，目测容易低（即提前接地）
 - C. 逆风对着陆没有影响
- 251.遥控无人机着陆时，下列哪种情况收油门时机适当延迟___。
- A. 顺风较大
 - B. 逆风较大
 - C. 无风情况
- 252.下列不属于飞行后进行的内容是___。
- A. 检讨飞行执行过程
 - B. 填写飞行日志或记录本
 - C. 规划飞行航线
- 253.操纵无人机起飞前，动力装置不需要检查的是___。
- A. 发动机稳定性检查
 - B. 发动机生产日期
 - C. 发动机油路检查
- 254.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

255.飞行操作手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. 适当减小带杆量，增大下滑角
- B. 适当减小带杆量，减小下滑角
- C. 适当增加带杆量，减小下滑角

256.无人机驾驶员操纵无人机下降到 10 米以下时，应重点关注的信息是_____。

- A. 飞机下降速度、姿态和空速
- B. 飞机剩余油量
- C. 飞机航行灯开闭状态

257.无人机驾驶员操纵无人机刹车时机描述正确的是_____。

- A. 飞机接地后，马上刹车
- B. 飞机接地后，待速度降到安全范围内刹车
- C. 飞机接地后，待飞机滑停后再刹车

258.下列哪种卫星导航系统是由俄罗斯构建的_____。

- A. GPS
- B. 格洛纳斯
- C. 伽利略

259.惯导（INS）的优点不包括下列哪一条_____。

- A. 无漂移
- B. 不受干扰
- C. 全天候

260.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

261.下正确的任务规划流程是_____。

- A. 接受任务-任务理解-环境评估-任务分配-航迹规划-航迹优化-生产计划
- B. 接受任务-任务理解-任务分配-环境评估-航迹规划-航迹优化-生产计划
- C. 接受任务-任务理解-任务分配-航迹规划-环境评估-航迹优化-生产计划

262.下列哪一项是飞行重规划要考虑的内容_____。

- A. 已知威胁区域
- B. 未知威胁区域
- C. 无人机自身约束条件

263.下列哪种感觉是无人机操纵员在操纵无人机时无法感知的_____。

- A. 视觉
- B. 听觉
- C. 前庭觉

264.多轴飞行器重心过高于或过低于桨平面___。

- A. 增加稳定性
- B. 降低机动性
- C. 显著影响电力消耗

265.下列哪种方式可以使多轴飞行器搭载的摄像装备拍摄角度实现全仰拍摄且不穿帮? ___。

- A. 多轴飞行器使用折叠式脚架
- B. 多轴飞行器搭载下沉式云台
- C. 多轴飞行器搭载前探视云台

266.多轴飞行器飞行中,图像叠加 OSD 信息显示的电压一般为电池的? ___。

- A. 空载电压
- B. 负载电压
- C. 已使用电压

267.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

268.多轴飞行器飞控软件使用中特别注意事项不包括? ___。

- A. 版本
- B. 文件大小
- C. 各通道正反逻辑设置

269.目测多轴飞行器飞控市场上 DJINAZA 飞控具有的优点是? ___。

- A. 可以应用于各种特种飞行器
- B. 稳定,商业软件,代码不开源
- C. 配有地面站软件,代码开源

270.民航旅客行李中携带锂电池的额定能量超过___严禁携带

- A. 100Wh
- B. 120 Wh
- C. 160 Wh

271.下列哪个姿态角的变化对多轴航拍影响最大? ___。

- A. 俯仰角
- B. 横滚角
- C. 航向角

272.对于多轴航拍飞行器云台说法正确的是? ___。

- A. 云台保证无人机在云层上飞行的安全
- B. 云台是航拍设备的增稳和操纵装置
- C. 云台的效果和传统舵机一样

273.使用多轴飞行器拍摄夜景时应? ___。

- A. 降低飞行速度,保证正常曝光

- B. 降低飞行高度，保证正常曝光
- C. 与白天没有区别

274.使用多轴飞行器航拍过程中，温度对摄像机的影响描述正确的是？ ____。

- A. 在温差较大的环境中拍摄要注意镜头的结雾
- B. 在温度较高的环境拍摄摄像机电池使用时间短
- C. 在温度较低的环境拍摄摄像机电池使用时间长

275.当多轴飞行器(安装 GPS，已记录起飞点)超出控制范围后，正常情况下默认会执行？ ____。

- A.定点悬停
- B.失控返航回起飞点
- C.停留点降落

276.接收机失控返航状态触发的条件是____。

- A.电池电压过高
- B.超出遥控器控制距离
- C.飞行器故障

277.多轴飞行器定点悬停，主要是依靠飞控的____。

- A. 三轴加速度计
- B. GPS
- C. 陀螺仪

278.以下哪种情况使用动力锂电是错误的____。

- A 气温低于 10 摄氏度时对电池进行保暖，使其至少达到 25 度
- B 将电池存放于室温干燥处
- C 电池鼓包后采用冷藏方式修复电池

279.当动力锂电池长时间不使用时，应将电池充到多少 V 保存？ ____。

- A.将电池充到每个电芯 4.20V 保存
- B.将电池充到每个电芯 3.85V 左右保存
- C.将电池充到每个电芯 3.7V 左右保存

280.多旋翼安装录像设备后发现出现水波纹，不会是哪个因素造成的____。

- A. 螺旋桨平衡差
- B. 飞控感度不适
- C. GPS 卫星数低

281.多旋翼飞行器以固定速率自旋，原因是____。

- A. 电机座与飞控不处于同一水平
- B. GPS 无信号
- C. 地磁干扰

282.无头模式 HEADFREE 意味着推杆和拉杆____。

- A. 飞行器都执行相反的动作
- B. 都代表飞行器相对解锁时机头指向的前进和后退
- C. 以地理正北作为前进和后退的依据

- 283.多轴飞行器单轴最大动力输出，为什么不能按电机厂家参数 100%计算载荷，而一般只能达到 70%左右作为有效拉力___。
- A.厂家测试的螺旋桨效率更高
 - B.厂家测试环境采用恒流供电，无动力衰减
 - C.厂家虚标、动力电池性能、海拔高度、与不同电调适配的效率、及抵消自然界外部风力的开销都会衰减动力
- 284.用于超视距飞行的多轴飞行器，最不建议打开___。
- A. 失控返航
 - B. 电压保护
 - C. 返航点锁定
 - D.兴趣点环绕
- 285.六轴遥控状态时，平飞中向右稍压副翼杆量，旋翼无人机___。
- A. 左侧电机转速降低
 - B.右侧电机转速降低
 - C.前方电机转速降低
- 286.垂直爬升时升限为海拔 1000 米的多旋翼飞行器，如果在 10km/h 的前飞中爬升，其升限___。
- A. 将降低
 - B. 将升高
 - C. 将保持不变
- 287.X 模式 6 轴飞行器从悬停转换到向左平移，那两个轴需要减速___。
- A. 后方两轴
 - B. 左侧两轴
 - C. 右侧两轴
- 288.民用航空适航管理是对哪几个方面进行管理___。
- A. 发动机、螺旋桨和航空器上的设备
 - B. 航空器、发动机、螺旋桨
 - C. 航空器、发动机
- 289.地球表面两点之间大圆航线的特点是___。
- A.各点航线角相等
 - B.航线距离最短
 - C.航线距离最长
- 290.多轴飞行器 GPS 定位中，最少达到几颗星，才能够在飞行中保证基本的安全___。
- A.2-3 颗
 - B.4-5 颗
 - C.6-7 颗
- 291.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

292.飞行中的多轴飞行器所承受的力和力矩不包括___。

- A.自身重力
- B.旋翼桨叶的铰链力矩
- C.旋翼的反扭矩和桨毂力矩

293.关于机翼的剖面形状（翼型），下面说法正确的是___。

- A.上下翼面的弯度相同
- B.机翼上表面的弯度小于下表面的弯度
- C.机翼上表面的弯度大于下表面的弯度

294.描述一个多轴无人机地面遥控发射机是日本手，是指___。

- A.右手上下动作控制油门或高度
- B.左手上下动作控制油门或高度
- C.左手左右动作控制油门或高度

295.某螺旋桨是正桨，是指___。

- A.从多轴飞行器下方观察，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.从多轴飞行器上方观察，该螺旋桨逆时针旋转

296.农用无人机喷雾属于___。

- A.大容量喷雾
- B.常亮喷雾
- C.低容量喷雾

297.失速时机翼___。

- A.升力的向上力和尾部向下的力降低
- B.升力的向上力和尾部向下的力增加
- C.升力的向上力和尾部向下的力恒为零

298.使用多轴飞行器作业___。

- A.应在人员密集区，如公园，广场等
- B.在规定空域使用，且起飞前提醒周边人群远离
- C.不受环境影响

299.下列哪个因素对多轴航拍影响最大___。

- A.风速
- B.负载体积
- C.负载类型

300.在农药喷雾过程中，下列哪项行为不恰当___。

- A.戴口罩
- B.穿长衣长裤
- C.深呼吸

301.多轴飞行器的飞控指的是___。

- A.机载导航飞控系统
- B.机载遥控接收机
- C.机载任务系统

302.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.导航飞控系统
- C.链路系统

303.目前技术条件下，燃油发动机不适合作为多轴飞行器动力的原因，表述不正确的是___。

- A.生物燃料能量密度低于锂电池
- B.调速时响应较慢，且出于安全性原因需要稳定转速工作
- C.尺寸，重量较大

304.四轴飞行器飞行运动中有___。

- A.6 个自由度，3 个运动轴
- B.4 个自由度，4 个运动轴
- C.4 个自由度，3 个运动轴

305.新安装的视频图传，发现传输信号不好，有效传输距离短时，首先应该检查___。

- A.图传发射机和接收机频率设定是否一致
- B.发射机是否正确安装
- C.飞行环境是否存在干扰

306.对于带襟翼无人机，放下襟翼，飞机的升力将___，阻力将___。

- A.增大、减小
- B.增大、增大
- C.减小、减小

307.通过改变迎角，无人机驾驶员可以控制飞机的___。

- A.升力、空速、阻力
- B.升力、空速、阻力、重量
- C.升力、拉力、.阻力

308.无人机驾驶员操纵副翼时，飞行器将绕___。

- A.横轴运动
- B.纵轴运动
- C.立轴运动

309.无人机飞行员操纵方向舵时，飞行器将绕___。

- A.横轴运动
- B.纵轴运动
- C.立轴运动

310.舵面遥控状态时，平飞中向后稍拉升降舵杆量，飞行器的迎角___。

- A.增大

- B.减小
- C.先增大后减小

311.使飞机获得最大下滑距离的速度是___。

- A.最大下滑速度
- B.失速速度
- C.下滑有利速度

312.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

313.根据机翼的设计特点，其产生的升力来自于___。

- A.机翼上下表面的正压强
- B.机翼下表面的负压和上表面的正压
- C.机翼下表面的正压和上表面的负压

314.仅偏转副翼使飞机水平左转弯时，出现___。

- A.右侧滑
- B.左侧滑
- C.无侧滑

315.偏转副翼使飞机左转弯时，为修正逆偏转的影响，应___。

- A.向左偏转方向舵
- B.向右偏转方向舵
- C.向右压杆

316.飞机转弯时，坡度有继续增大的倾向，原因是___。

- A.转弯外侧阻力比内侧的大
- B.转弯外侧升力比内侧的大
- C.转弯外侧阻力比内侧的小

317.飞机坡度增大，升力的水平分量___。

- A.增大
- B.减小
- C.保持不变

318.转弯时，为保持高度和空速，应___。

- A.增大迎角和油门
- B.增大迎角、减小拉力
- C.减小迎角、增大拉力

319.飞机水平转弯，坡度增大，失速速度___。

- A.减小
- B.保持不变，因为临界迎角不变
- C.增大

320.如飞机出现失速，飞行员应___。

- A.立即蹬舵
- B.立即推杆到底
- C.立即拉杆

321.从机尾向机头方向看去，顺时针旋转螺旋桨飞机的扭矩使飞机___。

- A.向下低头
- B.向左滚转
- C.向上抬头

322.飞机从已建立的平衡状态发生偏离，若___，则飞机表现出负动安定性。

- A.飞机振荡的振幅减小使飞机回到原来的平衡状态
- B.飞机振荡的振幅持续增大
- C.飞机振荡的振幅不增大也不减小

323.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

324.具有纵向安定性的飞机，飞机重心___。

- A.位于压力中心前
- B.位于压力中心后
- C.与压力中心重合

325.重心靠后，飞机的纵向安定性___。

- A.变强
- B.减弱
- C.保持不变

326.飞机的方向安定性过强，而横侧安定性相对过弱，飞机容易出现___。

- A.飘摆（荷兰滚）
- B.螺旋不稳定
- C.转弯困难

327.飞机的理论升限___实用升限___。

- A.等于
- B.大于
- C.小于

328.飞机以一定地速逆风起飞时___。

- A.滑跑距离将减小
- B.滑跑距离将增大
- C.滑跑距离将不变

329.下列哪些是正确的___。

- A.牛顿第三运动定律表明，要获得给定加速度所施加的力的大小取决于无人机的质量。

- B.牛顿第二运动定律表明作用力和反作用力是大小相等方向相反的。
- C.如果一个物体处于平衡状态，那么它就有保持这种平衡状态的趋势。

330.一个平滑流动或流线型流动里面的空气微团，接近一个低压区时___。

- A.会加速
- B.会减速
- C.速度不变

331.影响升力的因素___。

- A.飞行器的尺寸或面积、飞行速度、空气密度
- B. C_L
- C.都是

332.在机翼上，驻点处是___。

- A.空气与前缘相遇的地方
- B.空气与后缘相遇的地方
- C.都不正确

333.下列正确的选项是___。

- A.了解飞机阻力是如何产生的并如何去减小它是很重要的
- B.飞行器飞行时阻力是可以避免的
- C.每次翼型或迎角的变化都不会改变飞机的阻力

334.当速度增加而诱导阻力减少时___。

- A.形阻减少了
- B.蒙皮摩阻减少了
- C.蒙皮摩阻增加了

335.下列哪种状态下飞行器会超过临界迎角___。

- A.低速飞行
- B.高速飞行
- C.都会

336.外侧滑转弯是由于离心力比升力的水平分量还大，把飞机向转弯的外侧拉。下列说法错误的是___。

- A.外侧滑转弯可以通过增加倾斜角修正
- B.为维持一个给定的角速度，倾斜角必须随离心力变化
- C.在高速飞机上对侧滑进行修正非常重要

337.下列说法错误的是___。

- A.裕度越大，稳定性就越强。
- B.重心的移动不会改变静稳定裕度
- C.配重的任何变化都将需要新的升降舵配平以维持水平飞行

338.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，在大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，还需有钩挂伞、吊索和可旋转的脱落机构

- B.起落架轮式着陆，多数无人机的起落架局部被设计成较坚固，局部较脆弱
- C.用拦截网系统回收无人机是目前世界小型无人机采用的回收方式之一

339.关于垂直起飞和着陆回收以下错误的是___。

- A.垂直起降是旋翼无人机的主流发射回收方式
- B.部分特种固定翼无人机也可采用垂直方式发射和回收
- C.垂直起降的固定翼无人机均安装有专用的辅助动力系统

340.固定翼常规无人机飞行辅助操纵面有___。

- A.副翼、升降舵、方向舵、调整片
- B.缝翼、襟翼、调整片、全动平尾
- C.缝翼、襟翼、调整片

341.保持匀速飞行时，阻力与推力___。

- A. 相等
- B. 阻力大于推力
- C. 阻力小于推力

342.空气动力学概念中，空气的物理性质主要包括___。

- A.空气的粘性
- B.空气的压缩性
- C.空气的粘性和压缩性

343.在大气层内，大气密度___。

- A.在同温层内随高度增加保持不变
- B.随高度增加而增加
- C.随高度增加而减小

344.空气的密度___。

- A.与压力成正比
- B.与压力成反比
- C.与压力无关

345.105.对于空气密度如下说法正确的是___。

- A.空气密度正比于压力和绝对温度
- B.空气密度正比于压力，反比于绝对温度
- C.空气密度反比于压力，正比于绝对温度

346.一定体积的容器中,空气压力___。

- A.与空气密度和空气温度乘积成正比
- B.与空气密度和空气温度乘积成反比
- C.与空气密度和空气绝对温度乘积成正比

347.对流层的高度，在地球中纬度地区约为___。

- A.8 公里
- B.16 公里
- C.11 公里

348.下列叙述不属于平流层的特点: ____。

- A.空气中的风向、风速不变
- B.温度大体不变, 平均在 -56.5°C
- C.空气上下对流激烈

349.现代民航客机一般巡航的大气层是____。

- A.对流层顶层、平流层底层
- B.平流层顶层
- C.对流层底层

350.对起飞降落安全性造成不利影响的是____。

- A.稳定的逆风场
- B.跑道上的微冲气流
- C.稳定的上升气流

351.不属于云对安全飞行产生不利影响的原因是____。

- A.影响正常的目测
- B.温度低造成机翼表面结冰
- C.增加阻力

352.气流产生下洗是由于____。

- A.分离点后出现旋涡的影响
- B.转捩点后紊流的影响
- C.机翼上下表面存在压力差的影响

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

354.当空气在管道中低速流动时, 由伯努利定理可知____。

- A.流速大的地方, 静压大
- B.流速大的地方, 静压小
- C.流速大的地方, 总压大

355.利用风可以得到飞机气动参数, 其基本依据是____。

- A.连续性假设
- B.相对性原理
- C.牛顿定理

356.流体的连续性方程____。

- A.只适用于理想流动
- B.适用于可压缩和不可压缩流体的稳定管流
- C.只适用于不可压缩流体的稳定管流

357.气体的连续性定理是哪个定律在空气流动过程中的应用____。

- A.能量守恒定律
- B.牛顿第一定律

C.质量守恒定律

358.亚音速气流流过收缩管道，其气流参数如何变化___。

- A.流速增加，压强增大
- B.速度降低，压强下降
- C.流速增加，压强下降

359.关于动压和静压的方向，以下哪一个是正确的___。

- A.动压和静压的方向都是与运动的方向一致
- B.动压和静压都作用在任意方向
- C.动压作用在流体的流动方向，静压作用在任意方向

360.下列关于动压的哪种说法是正确的___。

- A.总压与静压之和
- B.总压与静压之差
- C.动压和速度成正比

361.测量机翼的翼展是从___。

- A.左翼尖到右翼尖
- B.机身中心线到翼尖
- C.机翼前缘到后缘

362.机翼的展弦比是___。

- A.展长与机翼最大厚度之比
- B.展长与翼尖弦长之比
- C.展长与平均几何弦长之比

363.翼型的最大弯度与弦长的比值称为___。

- A.相对弯度
- B.相对厚度
- C.最大厚度

364.具有后掠角的飞机有侧滑角时，会产生___。

- A.滚转力矩
- B.俯仰力矩
- C.不产生任何力矩

365.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

366.“失速迎角”就是“临界迎角”，指的是___。

- A.飞机飞的最高时的迎角
- B.飞机飞的最快时的迎角
- C.飞机升力系数最大时的迎角

367.飞机升力的大小与空气密度的关系是___。

- A.空气密度成正比
- B.空气密度无关
- C.空气密度成反比

368.飞机在飞行时，升力方向是___。

- A.与相对气流速度垂直
- B.与地面垂直
- C.与翼弦垂直

369.当飞机减小速度水平飞行时___。

- A.增大迎角以提高升力
- B.减小迎角以减小阻力
- C.保持迎角不变以防止失速

370.增大翼型最大升力系数的两个因数是___。

- A.厚度和机翼面积
- B.弯度和翼展
- C.厚度和弯度

371.不属于影响机翼升力系数的因素是___。

- A.翼剖面形状
- B.迎角
- C.空气密度

372.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

373.下列哪项对飞机阻力大小影响不大___。

- A.飞行速度、空气密度、机翼面积
- B.飞机的翼型和平面形状
- C.飞机的安装角和上反角

374.减小干扰阻力的主要措施是___。

- A.把机翼表面做的很光滑
- B.部件连接处采取整流措施
- C.把暴露的部件做成流线型

375.下列关于诱导阻力的哪种说法是正确的___。

- A.增大机翼的展弦比可以减小诱导阻力
- B.把暴露在气流中的所有部件和零件都做成流线型，可以减小诱导阻力
- C.在飞机各部件之间加装整流包皮,可以减小诱导阻力

376.有些飞机的翼尖部位安装了翼梢小翼，它的功用是___。

- A.减小摩擦阻力

- B.减小压差阻力
- C.减小诱导阻力

377.下列正确的是___。

- A.飞机的升阻比越大,飞机的空气动力特性越差
- B.飞机的升阻比越小,飞机的空气动力特性越好
- C.飞机的升阻比越大,飞机的空气动力特性越好

378.表面脏污的机翼与表面光洁的机翼相比___。

- A.最大升力系数下降,阻力系数增大
- B.相同升力系数时其迎角减小
- C.同迎角下升力系数相同,阻力系数加大

379.在相同飞行速度和迎角情况下,翼面不清洁或前缘结冰的机翼升力___。

- A.大于基本翼型升力
- B.等于基本翼型升力
- C.小于基本翼型升力

380.下列关于升阻比的哪种说法是不正确的___。

- A.升力系数达到最大时,升阻比也达到最大
- B.升力和阻力之比升阻比达到最大之前,随迎角增加
- C.升阻比成线性增加

381.飞行中操作扰流板伸出___。

- A.增加机翼上翼面的面积以提高升力
- B.阻挡气流的流动,增大阻力
- C.增加飞机抬头力矩,辅助飞机爬升

382.打开后缘襟翼既能增大机翼切面的弯曲度,又能增加机翼的面积,继而提高飞机的升力系数,这种襟翼被叫做___。

- A.分裂式襟翼
- B.简单式襟翼
- C.后退式襟翼

383.飞机着陆时使用后缘襟翼的作用是___。

- A.提高飞机的操纵灵敏性
- B.增加飞机的稳定性
- C.增加飞机的升力

384.根据机翼升力和阻力计算公式可以得出,通过增大机翼面积来增大升力的同时___。

- A.阻力不变
- B.阻力减小
- C.阻力也随着增大

385.使用机翼后缘襟翼提高升力系数的同时,临界迎角减小的主要原因是___。

- A.放下后缘襟翼时,增大了机翼的弯度

- B.放下后缘襟翼时，增大了机翼的面积
- C.放下后缘襟翼时，在上下翼面之间形成了缝隙

386.使用扰流板操纵飞机向左盘旋时，下述哪项说法正确___。

- A.左机翼飞行扰流板向上打开，右机翼飞行扰流板向上打开
- B.左机翼飞行扰流板向上打开，右机翼飞行扰流板不动
- C.左机翼飞行扰流板不动，右机翼飞行扰流板向上打开

387.下列关于扰流板的叙述哪项说法错误___。

- A.扰流板可作为减速板缩短飞机滑跑距离
- B.可辅助副翼实现飞机横向操纵
- C.可代替副翼实现飞机横向操纵

388.飞机在对流层中匀速爬升时，随着飞行高度的增加,飞机飞行马赫数___。

- A.保持不变
- B.逐渐增加
- C.逐渐减小

389.飞机在飞行中出现的失速现象的原因是___。

- A.翼梢出现较强的旋涡，产生很大的诱导阻力
- B.由于迎角达到临界迎角，造成机翼上表面附面层大部分分离
- C.由于机翼表面粗糙，使附面层由层流变为紊流。

390.飞机在空中飞行时，如果飞机处于平衡状态，则___。

- A.作用在飞机上的所有外力平衡，所有外力矩也平衡
- B.作用在飞机上的所有外力不平衡，所有外力矩平衡
- C.作用在飞机上的所有外力平衡，所有外力矩不平衡。

391.飞机做等速直线水平飞行时，作用在飞机上的外载荷应满足___。

- A.升力等于重力，推力等于阻力
- B.升力等于重力，抬头力矩等于低头力矩
- C.升力等于重力，推力等于阻力，抬头力矩等于低头力矩。

392.对于进行定常飞行的飞机来说___。

- A.升力一定等于重力
- B.作用在飞机上的外载荷必定是平衡力系
- C.发动机推力一定等于阻力

393.在平衡外载荷的作用下，飞机飞行的轨迹___。

- A.一定是直线的
- B.一定是水平直线的
- C.是直线的或是水平曲线的

394.下列叙述与飞机的正常盘旋飞行无关的是___。

- A.保持飞行高度不变
- B.保持飞机作圆周飞行
- C.保持飞机等速直线飞行

395.飞机下滑距离___。

- A.与下滑高度有关
- B.与下滑角无关
- C.与下滑高度无关

396.同架同样重量的飞机___。

- A.在高原机场降落比在平原机场降落需要的跑道短
- B.在高原机场降落比在平原机场降落需要的跑道长
- C.在高原机场降落和在平原机场降落需要的跑道一样长

397.无人机能获得平飞航程最长的速度是___。

- A.飞机平飞有利速度
- B.飞机平飞最大速度
- C.飞机平飞远航速度

398.飞机平飞时保持等速飞行的平衡条件是___。

- A.升力等于重力,推力等于重力
- B.升力等于重力,推力等于阻力
- C.升力等于阻力,推力等于重力

399.飞机机翼的焦点指的是___。

- A.升力的着力点
- B.附加升力的着力点
- C.重力的着力点

400.下列叙述错误的是___。

- A.飞机焦点位于飞机重心之后有利于飞机的纵向安定性
- B.飞机焦点位于飞机重心之前有利于飞机的纵向安定性
- C.飞机的重心位置与飞机的装载情况有关,与飞机的飞行状态无关

401.飞机横向平衡中的滚转力矩主要包括___。

- A.机翼阻力力矩
- B.机翼升力力矩
- C.水平尾翼力矩

402.飞机的重心位置对飞机的___。

- A.纵向稳定性产生影响
- B.方向稳定性产生影响
- C.横向稳定性产生影响

403.飞机的方向阻尼力矩主要由___。

- A.水平尾翼产生
- B.垂直尾翼产生
- C.机身产生

404.常规布局飞机的主要舵面指的是___。

- A.升降舵、方向舵、襟翼

- B.方向舵、襟翼、缝翼
- C.升降舵、方向舵、副翼

405.飞机的纵向稳定性是指飞机绕下列哪个轴线的稳定性___。

- A.横轴
- B.立轴
- C.纵轴

406.飞机绕横轴的稳定性称为___。

- A.纵向稳定性
- B.航向稳定性
- C.横向稳定性

407.飞机绕立轴的稳定性称为___。

- A.纵向稳定性
- B.航向稳定性
- C.横向稳定性

408.飞行侧滑角为___。

- A.飞机纵轴与水平面的夹角
- B.飞行速度与水平面的夹角
- C.空速向量与飞机对称面的夹角

409.飞机的纵向和航向稳定性之间___。

- A.互相独立
- B.必须匹配适当
- C.纵向稳定性好，航向稳定性就差

410.使飞机绕横轴转动的力矩称为___。

- A.倾斜力矩
- B.俯仰力矩
- C.滚转力矩。

411.使飞机绕纵轴产生侧倾的力矩称为___。

- A.俯仰力矩
- B.偏航力矩
- C.滚转力矩。

412.对于具有静稳定性的飞机，向左侧滑时其机头会___。

- A.保持不变
- B.向左转
- C.向右转

413.___采用上下共轴反转的两组旋翼用来平衡旋翼反扭矩。

- A. 共轴式直升机
- B. 单旋翼带尾桨直升机
- C. 单旋翼无尾桨直升机

414.下列哪种形式的旋翼飞行器不是直升机___。

- A.多轴飞行器
- B.共轴双旋翼式
- C.自转旋翼式

415.下列说法错误的是 ___。

- A. “跷跷板” 尾桨一般安排结构锥度角，这是因为使拉力与高心力平衡所需的结构锥度角很小
- B.无轴承旋翼带有挥舞铰、变距铰，致使结构重量难以减轻，而且维护工作量大，寿命低。
- C. “跷跷板” 旋翼有 2 片桨叶共用一个挥舞铰，无摆振铰。

416.铰接式旋翼在吹风挥舞时，旋翼每转一周，桨叶挥舞速度和挥舞角分别出现一次周期性变化，下面正确的是___。

- A.挥舞角的变化比挥舞速度的变化之后 90 度
- B.桨叶在 90 度方位下挥舞速度最大，在 20 度方位上挥舞速度最大
- C.桨叶在 180 度方位挥舞最低，在 360 度方位挥舞最高

417.多旋翼飞行器飞行中，图像叠加 OSD 信息显示的电压一般为 。

- A.空载电压
- B.负载电压
- C.已使用的电压

418.旋翼飞行器飞行时间的含义是指___。

- A.自旋翼飞行器起飞离地到着陆接地的时间
- B.自旋翼飞行器起飞滑跑到着陆滑跑终止的时间
- C.自旋翼飞行器旋翼开始转动到旋翼停止转动的瞬间

419.八轴飞行器某个电机发生故障时，对应做出类似停止工作的电机应是___电机。

- A.对角
- B.俯视顺时针方向下一个
- C.俯视顺时针方向下下一个

420.关于直升机贴地飞行正确的是___。

- A.直升机近地飞行时，飞行高度约为 5-10 米，飞行速度通常不大于 10km/h。
- B.直升机近地飞行时，飞行高度约为 1-10 米，飞行速度通常不大于 10km/h。
- C.直升机近地飞行时，飞行高度约为 1-10 米，飞行速度通常不大于 20km/h。

421.俄罗斯研制的单旋翼直升机的旋翼旋转方向一般为___。

- A.俯视顺时针旋翼
- B.俯视逆时针旋翼
- C.没有规律

422.下列说法错误的是(没有提到的条件则视为相同)___。

- 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

423.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

424.为使下降时的空速和平飞时相同，下列说法错误的是_____。

- A.功率必定降低
- B.重力的分量沿航迹向前作用将随迎角的下降率增加而增加
- C.迎角的下降率降低时重力的向前分量增加变快

425.共轴式无人直升机的航向操纵系统方案不包括_____。

- A.半差动操纵方案
- B.全差动操纵方案
- C.周期变距操纵

426.直升机的操纵不包括_____。

- A.总距操纵杆
- B.周期变距
- C.副翼操纵

427.自动倾斜器，有多种不同结构形式但控制机理都是一样的，它们在结构上都应满足要求_____。

- A.其动环与旋翼同步旋转，并可绕球铰转动
- B.能沿旋翼轴方向上下移动，以实现周期变距操纵
- C.能够向任何方向倾斜，以实现总距操纵

428.下列著名直升机，采用共轴双旋翼布局的是_____。

- A.阿帕奇
- B.Ka-50
- C.海豚

429.共轴式直升机的纵横向操纵是操纵何处得以实现的_____。

- 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

430.共轴式直升机的航向操纵是如何实现的_____。

- A.通过操纵上下旋翼的自动倾斜器
- B.通过分别改变上下旋翼的总距
- C.通过自动倾斜器和总距的联合操纵

431.下列关于尾桨的安装位置低可能带来好处的说法，错误的是_____。

- A.有助于提高尾桨效率
- B.有助于减轻结构重量
- C.有助于减小传动系统的复杂性

432.下列哪种尾桨旋转方向效率较高_____。

- A.底部向前的旋转方向
- B.顶部向前的旋转方向

C.旋转方向对效率没有影响

433.共轴反桨直升机错误的是___。

- A.全差动
- B.半差动
- C.无差动

434.内侧转弯时，飞机转弯的快慢和所倾斜的角度不对应，然后飞机回偏航到转弯航迹的内侧，下列说法正确的是___。

- A.飞机以一定的角速度转弯而倾斜过多时，水平升力分量小于离心力
- B.升力的水平分量和离心力的平衡只能通过降低倾斜度建立
- C.升力的水平分量和离心力的平衡可以通过降低倾斜度建立

435.下面关于桨叶的挥舞调节说法正确的是___。

- A.桨叶角的大小随桨叶挥舞角的改变而变化的这一特点，称为桨叶的上反效应
- B.直升机的旋翼的桨叶上挥时，变距拉杆拉住变距摇臂使桨叶角增大
- C.直升机的旋翼的桨叶下挥时，变距拉杆顶住变距摇臂使桨叶角增大

436.直升机左、右回转的特点___。

- A.右回转时，蹬左舵，尾桨桨距增大，尾桨拉力增大，尾桨所需功率也增大在发动机功率不变的条件下，旋翼功率要减小，直升机有下降高度的趋势，应适当地下放总距杆
- B.左回转时，蹬左舵，尾桨桨距减小，尾桨所需要功率减小，功率重新分配，使旋翼功率增大，直升机有上升高度的趋势，应适当下放总距杆
- C.左回转时，蹬左舵，尾桨桨距增大，尾桨所需功率增大，功率重新分配，使旋翼功率减小，直升机有下降高度的趋势，应适当上提总距杆

437.影响平飞性能的因素，错误的是___。

- A.在小速度平飞时，高度增加,诱导功率增大比较多，而废阻功率减小较少，因此，平飞所需功率增大，在大速度平飞时，高度增加，诱导功率增大程度减小，而废阻功率减小程度增大，平飞所需功率有所减小
- B.直升机废阻力面积越大，飞行速度越快
- C.随飞行重量的增大，平飞速度范围缩小

438.下面关于盘旋错误的是___。

- A.当飞行速度达到盘旋速度时（通常取 200 公里/小时）应协调一致地向盘悬方向压杆，蹬舵。
- B.在盘旋中保持好高度有助于保持盘旋速度，若高度升高，为了保持等高就要向前顶杆，这样就会使速度增大
- C.改出盘旋，首先要消除向心力。故应向盘旋方向压杆，减小坡度，使旋翼拉力的水平分力减小

439.有地效垂直起飞的定义是___。

- A.直升机垂直离地到 1-3 米高度上悬停，然后保持一定的状态沿预定轨迹增速。并爬升到一定高度的过程
- B.直升机从垂直离地到 3-5 米高度上悬停，然后保持一定的状态沿预定轨迹增速，并爬升到一定高度的过程
- C.直升机垂直离地到 1-3 米高度上悬停，然后保持一定的状态沿预定轨迹增速,并爬升到 20 米高度的过程。

440.操纵飞机水平转弯时受力___。

- A.升力、重力、拉力、阻力、惯性力
- B.转弯向心力由发动机拉力提供

C.转弯向心力由升力提供

441.当迎角达到临界迎角时___。

- A.升力突然大大增加,而阻力迅速减小
- B.升力突然大大降低,而阻力迅速增加
- C.升力和阻力同时大大增加

442.放全襟翼下降,无人机能以___。

- A.较大的下降角,较小的速度下降
- B.较小的下降角,较大的速度下降
- C.较大的下降角,较大的速度下降

443.飞机接近失速,会___。

- A.出现操纵迟钝和操纵效率降低的现象
- B.出现机头上仰的现象
- C.出现机翼自转现象

444.飞机上产生的摩擦阻力与大气的哪种物理性质有关___。

- A.可压缩性
- B.粘性
- C.温度

445.飞机迎角减小,压力中心的位置会___。

- A.前移
- B.后移
- C.保持不变

446.飞机在平飞时载重量越大其失速速度___。

- A.越大
- B.角愈大
- C.与重量无关

447.失速的直接原因是___。

- A.低速飞行
- B.高速飞行
- C.迎角过大

448.为了飞行安全,飞机飞行时的升力系数和迎角一般为___。

- A.最大升力系数和临界迎角最大
- B.最大升力系数和小于临界迎角的迎角限定值
- C.小于最大升力系数和临界迎角的两个限定值

449.下列哪种变化情况肯定会增加飞机纵向静稳定性___。

- A.增加机翼面积
- B.增加垂直尾翼面积
- C.增加水平尾翼面积

450.当前国内民用无人机的主要控制方式不包括___。

- A. 自主控制
- B. 人工遥控
- C. 人工智能

451.无人机驾驶员进行起飞前动力装置检查内容不必包括___。

- A. 发动机油量检查
- B. 发动机启动后怠速转速、震动、稳定性检查
- C. 发动机生产厂家检查

452.无人机在遥控下降时，驾驶员应注意___。

- A. 飞机下降时，油门收小，螺旋桨扭转气流减弱，飞机有右偏趋势，须抵住左舵
- B. 飞机下降时，油门收小，螺旋桨扭转气流减弱，飞机有左偏趋势，须抵住右舵
- C. 飞机状态不会发生变化，不需做任何准备

453.遥控无人机由爬升转为平飞时___。

- A. 到达预定高度时，开始改平飞
- B. 超过预定高度 10-20 米时，开始改平飞
- C. 上升至预定高度前 10-20 米时，开始改平飞

454.遥控无人机由下降转为平飞时___。

- A. 到达预定高度时，开始改平飞
- B. 超过预定高度 20-30 米时，开始改平飞
- C. 下降至预定高度前 20-30 米时，开始改平飞

455.遥控无人机平飞、爬升和下降转换时产生偏差的主要原因不包括___。

- A. 动作粗，操纵量大，造成飞行状态不稳定
- B. 平飞、爬升、下降三种飞行状态变换时，推杆、拉杆方向不正，干扰其他通道
- C. 天气状况不佳

456.遥控无人机平飞转弯过程中___。

- A. 转弯中，如果坡度过大，应协调地适当增加压杆扭舵量
- B. 转弯中，如果坡度过大，应协调地适当回杆回舵
- C. 转弯中，如果坡度过小，应协调地适当回杆回舵

457.遥控无人机转弯时产生偏差的主要原因不包括___。

- A. 进入和退出转弯时，动作不协调，产生侧滑
- B. 转弯中，未保持好机头与天地线的关系位置，以致速度增大或减小
- C. 天气状况不佳

458.起落航线的重要组成部分应急航线相关内容不包括___。

- A. 检查飞行平台、发动机、机上设备的故障状态、油量、电量
- B. 决定着陆场或迫降场
- C. 任务执行情况

459.无人机着陆目测须重点决断着陆方向和___。

- A. 一转弯位置

- B. 二转弯位置
- C. 三四转弯位置

460. 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

461. 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

462. 遥控无人机四转弯后___。

- A. 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
- B. 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
- C. 等飞机降到较低高度时再做偏差调整

463. 遥控无人机着陆时，风速大或气温低时___。

- A. 如目测低，加油门量相应小些
- B. 如目测高，收油门量相应大些
- C. 如目测低，加油门量相应大些

464. 遥控无人机着陆时，关于收油门描述正确的是___。

- A. 收油门时机不要早。晚一些比较主动，可以快速收
- B. 收油门时机不要早，收早了势必造成动作粗，影响着陆动作
- C. 收油门时机不要晚。早一些比较主动，可以慢慢收，也可停一停再收

465. 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

466. 遥控无人机着陆拉平时，拉杆的快慢和下降速度的关系是___。

- A. 下降慢，拉杆应慢一些
- B. 下降慢，拉杆应快一些
- C. 还按正常时机拉杆

467. 遥控无人机着陆时，产生着陆偏差的主要原因不包括___。

- A. 精神过分紧张，对着陆存有顾虑，因而注意力分配不当，操纵动作犹豫不适量
- B. 着陆条件不好
- C. 飞机型号不同

468. 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，如果飞机随即下沉，应稳住杆，待飞机下沉到一定高度时，再柔和拉杆
- B. 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
- C. 发现有拉高的趋势，应推杆

469.遥控无人机着陆时，面对拉平低正确的操作方式是___。

- A. 如结束拉平过低且速度较大时，应适当地多拉一点杆，避免三点接地
- B. 如结束拉平过低且速度较大时，应适当地少拉一点杆，避免三点接地
- C. 如结束拉平过低且速度较大时，应停止继续拉杆

470.遥控无人机着陆时，接地后跳跃的修正方法是___。

- A. 飞机跳离地面时，应迅速推杆，压住飞机状态
- B. 飞机跳离地面时，应迅速拉杆，避免再次坠落弹起
- C. 飞机跳离地面时，应稳住杆，迅速判明离地的高度和飞机状态

471.遥控无人机复飞后，襟翼收起时描述正确的操纵动作是___。

- A. 升力系数下降，飞机要下沉，应适当地拉杆
- B. 升力系数增大，飞机要上升，应适当地推杆
- C. 对飞机几乎没有影响

472.遥控无人机着陆时，如果飞机处于逆侧风时___。

- 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

473.遥控无人机着陆时，关于大逆风着陆描述正确的是___。

- A. 第三转弯时机应适当延后，以便第四转弯点距降落点比正常略近一些
- B. 第三转弯时机应适当提前，以便第四转弯点距降落点比正常略近一些
- C. 第三转弯时机应适当提前，以便第四转弯点距降落点比正常略远一些

474.遥控无人机着陆时，关于大逆风着陆描述正确的是___。

- A. 四转弯后，地速减小，下滑角增大，下滑点应适当前移，并及时减小油门保持相应的速度下滑
- B. 四转弯后，地速增加，下滑角减小，下滑点应适当后移，并及时减小油门保持相应的速度下滑
- C. 四转弯后，地速减小，下滑角增大，下滑点应适当前移，并及时加大油门保持相应的速度下滑

475.遥控无人机着陆时，关于大逆风着陆描述正确的是___。

- A. 拉平后，速度减小加快，平飘距离缩短
- B. 拉平后，速度减小加快，平飘距离增长
- C. 拉平后，速度增大加快，平飘距离缩短

476.遥控无人机着陆时，关于顺风着陆描述正确的是___。

- A. 进入三转弯的时机应适当延迟，转弯的角度应适当减小，使第四转弯点距着陆点的距离适当远一些
- B. 进入三转弯的时机应适当提前，转弯的角度应适当增大，使第四转弯点距着陆点的距离适当近一些
- C. 正常时机三转弯即可，四转弯点距着陆点距离远近不影响安全着陆

477.遥控无人机着陆时，关于顺风着陆描述正确的是___。

- A. 四转弯后，地速减小，下滑角增大，下滑点应适当前移，下滑速度此正常大一些
- B. 四转弯后，地速增大，下滑角减小，下滑点应适当后移，下滑速度此正常小一些
- C. 四转弯后，地速增大，下滑角减小，下滑点应适当前移，下滑速度此正常大一些

478.遥控无人机着陆时，关于顺风着陆描述正确的是___。

- A. 着陆滑跑中，应及时刹车，以免滑跑距离过长

- B. 着陆滑跑中，应延后刹车，以免滑跑距离过短
- C. 着陆滑跑中，按正常时机刹车即可

479.下列不属于飞行后进行的内容是___。

- A. 检讨飞行执行过程
- B. 填写飞行日志或记录本
- C. 规划飞行航线

480.下列不属于对无人机机长训练要求的是___。

- A. 有参与研制飞行模拟器经历
- B. 在实物训练系统实施正常飞行程序指挥，不少于 10 小时
- C. 在模拟器实施正常飞行程序指挥，不少于 3 小时

481.通过地面站界面、控制台上的鼠标、按键、飞行摇杆操纵无人机的驾驶员称为___。

- A. 飞行员
- B. 起降驾驶员
- C. 飞行驾驶员

482.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

483.姿态遥控模式下操纵无人机爬升，俯仰角偏低时，下列正确的操纵是___。

- A. 应柔和地向前顶杆
- B. 应柔和地向后带杆
- C. 应柔和地向右扭舵

484.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. 应柔和地向前顶杆
- B. 应柔和地回杆或向左压杆
- C. 应柔和地向右压杆

485.姿态遥控模式下操纵无人机爬升，飞机航向向左偏离时，下列正确的操纵是___。

- A. 应柔和地向前顶杆
- B. 应柔和地向左扭舵
- C. 应柔和地向右扭舵

486.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

487.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. 适当减小带杆量，增大下滑角
- B. 适当减小带杆量，减小下滑角
- C. 适当增加带杆量，减小下滑角

488.飞行驾驶员操纵无人转弯时，下列描述正确的操纵方式是___。

- A. 机头过高时，应向转弯一侧的斜后方适当推杆并稍扭舵
- B. 机头过高时，应向转弯一侧的斜前方适当推杆并稍扭舵
- C. 机头过高时，应向转弯一侧的斜前方适当拉杆并稍扭舵

489.无人机驾驶员操纵无人机下降到 10 米以下时，应重点关注的信息是___。

- A. 飞机下降速度、姿态和空速
- B. 飞机剩余油量
- C. 飞机航行灯开闭状态

490.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

491.无人机驾驶员操纵无人机平飞转爬升时，下列操纵易产生偏差的是___。

- A. 及时检查地平仪位置关系，及时修正偏差，
- B. 平飞、爬升飞行状态变换时，推杆、拉杆方向不正，干扰其他通道
- C. 动作柔和，且有提前量，

492.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，将油门保持大车状态，准备随时复飞
- C. 飞机接地后，着陆滑跑一段距离再收油门，

493.无人机驾驶员遥控无人机起飞滑跑描述正确的是___。

- A. 迅速将油门推至大车并快速拉杆起飞，
- 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. 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，

494.无人机前轮偏转的目的___。

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

495.不属于无人机回收方式的是___。

- A.伞降
- B.横滚
- C.气囊回收

496.起飞时间（陆上）的含义是指？___。

- A.航空器开始起飞滑跑轮子转动的瞬间
- B.航空器起飞滑跑抬前轮的瞬间
- C.航空器进入跑道对正起飞方向的瞬间

497.多旋翼飞行器前飞时，单个旋翼___。

- A.前行桨叶相对气流速度小于后行桨叶相对气流速度

- B.前行桨叶相对气流速度大于后行桨叶相对气流速度
- C.前行桨叶相对气流速度等于后行桨叶相对气流速度

498.旋翼机下降过程中，正确的方法是_____。

- A.一直保持快速垂直下降
- B.先慢后快
- C.先快后慢

499.关于固定翼垂直起飞错误的是_____。

- A.飞机在起飞时，以垂直姿态安置在发生场上，由飞机尾支座支撑飞机，在机上发动机作用下起飞
- B.机上配备垂直起飞用发动机，在该发动机推力作用下，飞机垂直起飞
- C.美国的格鲁门公司设计的 754 型无人机，它保留普通起落架装置，机尾有尾支座，可采用起落架滑跑方式起飞，也可以垂直姿态起飞

500.关于无地效垂直下降正确的是_____。

- A.在离地 0.5 米以下，应以不大于 0.25 米/秒的下降率下降接地。
- B.在离地 1 米以下，应以不大于 0.5 米/秒的下降率下降接地。
- C.在离地 1.5 米以下，应以不大于 0.25 米/秒的下降率下降接地。

参考答案

1-5	B	A	C	A	A
6-10	A	C	B	C	C
11-15	B	C	C	B	D
16-20	C	C	B	A	B
21-25	B	A	A	B	B
26-30	C	A	C	B	C
31-35	A	C	B	C	C
36-40	C	C	A	B	C
41-45	C	C	C	C	B
46-50	A	B	B	C	A
51-55	B	B	B	B	B
56-60	C	B	C	D	B
61-65	D	C	D	B	C
66-70	C	C	C	C	A
71-75	B	A	A	C	B
76-80	B	B	C	C	A
81-85	A	B	A	B	A
86-90	B	B	A	B	A
91-95	B	B	B	C	A
96-100	B	A	B	B	C
101-105	B	B	A	B	B
106-110	A	A	C	A	C
111-115	B	C	B	B	C
116-120	C	C	C	A	B
121-125	A	B	C	C	B
126-130	C	B	C	B	A
131-135	C	A	A	A	B
136-140	B	A	C	C	B
141-145	A	C	B	A	A
146-150	C	A	B	C	A
151-155	B	B	C	B	B
156-160	A	C	C	A	C
161-165	C	B	B	B	C
166-170	A	C	C	B	B
171-175	C	A	A	A	C
176-180	C	A	A	A	C
181-185	A	A	C	C	B
186-190	C	B	B	B	C
191-195	B	B	C	D	A
196-200	C	C	D	D	B
201-205	A	B	C	A	A
206-210	A	C	C	B	B
211-215	C	B	C	A	A
216-220	B	B	C	A	B
221-225	A	B	A	B	C

226-230	A	B	A	C	C
231-235	A	B	A	B	B
236-240	B	A	A	A	B
241-245	C	C	C	A	C
246-250	A	C	A	A	B
251-255	B	C	B	B	C
256-260	A	B	B	A	C
261-265	A	B	C	B	C
266-270	B	B	B	B	C
271-275	C	B	A	A	B
276-280	B	B	C	B	C
281-285	A	B	C	A	B
286-290	B	B	A	B	B
291-295	B	B	C	A	C
296-300	C	A	B	A	C
301-305	A	A	A	A	A
306-310	B	A	B	C	A
311-315	C	A	C	B	A
316-320	B	A	A	C	B
321-325	B	B	C	A	B
326-330	B	B	A	C	A
331-335	C	A	A	C	C
336-340	B	B	B	C	C
341-345	A	C	C	A	B
346-350	C	C	C	A	B
351-355	C	C	B	B	B
356-360	A	C	C	C	B
361-365	A	C	A	A	C
366-370	C	A	A	A	C
371-375	C	C	C	B	A
376-380	C	C	A	C	A
381-385	B	C	C	C	A
386-390	B	C	B	B	A
391-395	C	B	A	C	A
396-400	B	C	B	B	B
401-405	B	A	B	C	A
406-410	A	B	C	A	B
411-415	C	B	A	C	C
416-420	A	B	C	A	C
421-425	A	B	C	C	C
426-430	C	A	B	A	B
431-435	A	A	C	C	C
436-440	B	B	C	C	C
441-445	B	A	A	B	B
446-450	A	C	C	C	C
451-455	C	A	C	C	C
456-460	B	C	C	C	A

461-465	A	B	C	C	A
466-470	A	C	A	A	C
471-475	A	B	B	C	A
476-480	A	B	A	C	A
481-485	C	C	B	B	C
486-490	B	C	B	A	A
491-495	B	A	B	B	B
496-500	A	B	C	C	A