

2025 金砖国家职业技能大赛-无人机

操作赛项理论公布题库

一、单选题

1. 常规固定翼/旋翼平台是大气层内飞行的（ ）空气的航空器
A.重于
B.轻于
C.等于
2. 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（提高升力面积）
3. 多轴旋翼飞行器通过改变（ ）控制飞行轨迹
A.总距杆（直升机）
B.转速
C.尾桨
4. 以下（ ）不属于农业无人机在进行桃树蚜虫防治飞防时，常用杀虫剂。
A.乳油
B.阿维-吡虫啉
C.溴氰菊酯
5. PIX4 飞控命令符里，（ ）是禁用安全开关的。
A.BRD_SAFETYENABLE 0
B.NTF_BUZZ_ENABLE = 0
C.FENCE-ENABLE 0
6. 电池组先由 3 个单体串联，再将串联后的 2 组并联，应该如何表示？
A.2S3P
B.3S2P
C.3S3P
7. 从应用上说，涡桨发动机适用于（ ）
A.中低空.低速短距/垂直起降无人机

- B.高空长航时无人机/无人战斗机
- C.中空长航时无人机

8. 必须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

9. 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

10. 向右压盘时, 无人机 ()

- A.右翼升力大于左翼升力
- B.左翼升力大于右翼升力
- C.左翼升力等于右翼升力

11. 无人机飞行员向前推杆, 飞机的迎角 ()

- A.增大
- B.减小
- C.先增大后减小

12. 向后拉杆, 飞机的迎角 ()

- A.增大
- B.减小
- C.先增大后减小

13. 飞机的下滑角是 ()

- A.升力与阻力的夹角
- B.飞行轨迹与水平面的夹角
- C.阻力与重力的夹角

14. 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

15. 空速减小时, 为保持高度, 应实施的操纵是 ()

- A.增大迎角, 使升力的增加大于阻力的增加
- B.增大迎角, 以保持升力不变
- C.减小迎角, 以保持阻力不变

16. 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

17. 偏转副翼使飞机转弯时，机翼阻力（ ）

- A.使飞机向转弯内侧偏转
- B.使飞机向转弯外侧偏转
- C.对飞机的转弯没有影响

18. 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

19. 飞机坡度增大，升力的水平分量（ ）

- A.增大
- B.减小
- C.保持不变

20. 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

21. 飞机的纵向安定性有利于（ ）

- A.防止飞机绕立轴偏转过快
- B.防止飞机绕纵轴滚转过快
- C.防止飞机抬头过高或低头过低

22. 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

23. 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

24. 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

25. 常规布局的飞机，平尾升力对飞机重心的力矩常为使飞机机头的力矩（ ）
- A.上仰
 - B.下俯
 - C.偏转
26. 重心靠后，飞机的纵向安定性（ ）
- A.变强
 - B.减弱
 - C.保持不变
27. 飞机的横侧安定性有助于（ ）
- A.使机翼恢复到水平状态
 - B.使飞机保持航向
 - C.使飞机保持迎角
28. 飞机的横侧安定性过强，而方向安定性相对过弱，飞机容易出现（ ）
- A.飘摆（荷兰滚）
 - B.螺旋不稳定现象
 - C.转弯困难
29. 飞行中发现飞机非指令的时而左滚，时而右滚，同时伴随机头时而左偏，时而右偏的现象，此迹象表明（ ）
- A.飞机进入了飘摆（荷兰滚）
 - B.飞机进入了失速
 - C.飞机进入了螺旋
30. 高度增加，最佳爬升角速度（ V_x ）（ ），最佳爬升率速度（ V_y ）（ ）
- A.增大，减小
 - B.减小，增大
 - C.增大，增大
31. 飞机的理论升限（ ）实用升限
- A.等于
 - B.大于
 - C.小于
32. 飞机的最大起飞重量指（ ）
- A.飞机离地时的重量
 - B.飞机开始滑行时的重量
 - C.飞机开始起飞滑跑时的重量
33. 飞机平飞遇垂直向上突风作用时（ ）
- A.阻力将增大
 - B.升力将增大

C.升力将减小

34. 飞机以一定速度逆风起飞时 ()

A.升力将减小

B.升力将增大

C.阻力增大升力减小

35. 当给飞机加油时,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

36. 活塞发动机的爆震最易发生在 ()

A.发动机处于小转速和大进气压力状态工作

B.发动机处于高功率状态下工作时

C.发动机处于大转速和小近期压力转台工作

37. 活塞发动机混合气过富油燃烧将引起 ()

A.发动机过热

B.电嘴积炭

C.发动机工作平稳,但燃油消耗量变大

38. 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

39. 飞机焦点的位置 ()

A.随仰角变化而改变

B.不随仰角变化而改变

C.随滚转角变化而改变

40. 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

41. 下列哪项不是飞机飞行时所受的外载荷 ()

A.重力

B.气动力

C.惯性力

42. 研究飞机运动时选用的机体坐标,其 ()

A.以飞机重心为原点,纵轴和横轴确定的平面为对称面

- B.以全机焦点为原点，纵轴和立轴确定的平面为对称面
- C.以飞机重心为原点，纵轴和立轴确定的平面为对称面

43. 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

44. 在飞机进行俯冲拉起过程中，飞机的升力（ ）

- A.为飞机的曲线运动提供向心力
- B.等于飞机的重量
- C.大于飞机的重量并一直保持不变

45. 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

46. 飞机进行的匀速俯冲拉起飞行，则（ ）

- A.速度不发生变化
- B.是在平衡外载荷作用下进行的飞行
- C.飞行速度方向的变化是由于存在着向心力

47. 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

48. 扁粗电机和细长电机的特点（ ）

- A.扁粗电机扭矩大，转速高；细长电机扭矩相对较小，转速小。
- B.扁粗电机扭矩小，转速低；细长电机扭矩相对较高，转速高。
- C.扁粗电机扭矩大，转速低；细长电机扭矩相对较小，转速高

49. 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

50. 飞机在 y 方向上的“过载”是指（ ）

- A.飞机升力与飞机重力的比值
- B.飞机升力与飞机阻力的比值
- C.飞机推力与飞机阻力的比值

51. 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

52. 影响飞机俯仰平衡的力矩主要是（ ）

- A.机身力矩和机翼力矩
- B.机翼力矩和垂尾力矩
- C.机翼力矩和水平尾翼力矩

53. 飞机在空中飞行时，如果飞机处于平衡状态，那么（ ）

- 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

54. 飞机纵向阻尼力矩的产生主要（ ）

- A.由后掠机翼产生的
- B.由垂直尾翼产生的
- C.由水平尾翼产生的

55. 影响飞机方向稳定力矩的因素主要是（ ）

- A.飞机重心位置和飞行 M 数
- B.飞机焦点位置和飞行高度
- C.飞机迎角、机身和垂尾面积

56. 对飞机方向稳定性影响最大的是（ ）

- A.飞机的最大迎风面积
- B.水平尾翼
- C.垂直尾翼

57. 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

58. 描述飞机在空间姿态的姿态角有（ ）

- A.迎角，偏航角，滚转角
- B.滚转角，偏航角，俯仰角
- C.俯仰角，侧滑角，滚转角

59. 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

60. 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

61. 焦点在重心之后，向后移焦点，飞机的操纵性（ ）

- A.操纵性与此无关
- B.操纵性增强
- C.操纵性减弱

62. 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

63. 图像元素中单个点的中心特质不包括（ ）

- A.可以吸引人的目光
- B.能在第一时间被人发现
- C.能够成为照片的中心
- D.能形成线引导观众的视线

64. 647.模型飞机的上反角是为了增加其（ ）

- A.机动性
- B.安定性
- C.高效性

65. 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

66. 平流层对航空活动有利的方面是（ ）

- A.气流平稳、无恶劣天气、发动机推力增大
- B.气温低、飞机载重量增加、飞机真空速增
- C.气流平稳、能见度好、空气阻力小

67. 启动发动机时，遥控器的油门杆应置于（ ）

- A.高速位置
- B.怠速位置
- C.最低位置

68. 光圈的大小是反映相机镜头（ ）的参数。

- A.进光量
- B.曝光时间长短
- C.感光速度
- D.像素分布

69. 气压一定时，气温露点的高低可以表示（ ）

- A.空气的饱和程度
- B.空气中的水汽含量
- C.空气中凝结核的含量

70. 农用无人机喷雾属于（ ）

- A.大容量喷雾
- B.常量喷雾
- C.低容量喷雾

71. 温度对飞机的升限有影响，关于升限，下列何种叙述是正确的（ ）

- A.气温升高，大型飞机的升限要升高
- B.气温变化对喷气式飞机的升限没有影响
- C.气温升高，所有飞机的升限都要减小

72. 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

73. 大气压力的降低对飞机性能有显著的影响。在较高的高度，伴随着降低的大气压力（ ）

- A.起飞和着陆距离会增加，爬升率会减小
- B.起飞和着陆距离会增加，爬升率也会增加
- C.起飞和着陆距离会减小，爬升率也会减小

74. 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

75. 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.高
- C.低

76. 使原来静止的空气产生垂直运动的作用力，称为飞机按气压式高度表指示的一定高度飞行，在飞向低压区时，飞机的实际高度将（ ）

- A.对流冲击力

- B.气动作用力
- C.热力作用力

77. 白天,在太阳辐射作用下,山岩地、沙地、城市地区比水面、草地、林区、农村升温快,其上空气受热后温度高于周围空气,因而体积膨胀,密度减小,使浮力大于重力而产生上升运动。这种现象会引起()

- A.压差作用力
- B.温差作用力
- C.热力对流冲击力

78. 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

79. 在温暖的天气飞行在较低高度,有时会遇上湍流空气,以下描述正确的是()

- A.很可能在在路面和荒地上空发生上升气流
- B.在类似成片树林的广阔植被区域发生上升气流
- C.在大片水体区域发生上升气流

80. 接近地面的对流气流会影响驾驶员操控的能力,下列说法哪种正确()

- A.在最后进近时,来自全无植被的地形的下降气流有时会产生下沉效应,导致飞过预期的着陆点
- B.在一大片水体或者稠密植被的区域之上进近会趋于产生一个下沉效应,导致着陆在不到预期的着陆点
- C.在一大片水体或者稠密植被的区域之上进近会趋于会产生漂浮效应,导致飞过预期的着陆点

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. 使用逆光进行航拍时,常见的目的是()

- A.展现建筑物的立体感
- B.拍摄景物的剪影
- C.表现景物的细节
- D.营造欢乐氛围

83. 地面的地形和大的建筑物会()

- A.汇聚风的流向
- B.产生会快速改变方向和速度的阵风
- C.产生稳定方向和速度的阵风

84. 和地面建筑物有关的湍流强度依赖于障碍物的尺寸和风的基本速度,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

85. 风吹来时,那种局地风向不断改变,风速一阵大一阵小的现象称为()

- A.风的阵性
- B.风切变
- C.风向不定

86. 大气稳定度指整层空气的稳定程度,有时也称大气垂直稳定度。以哪种运动来判定()

- A.以大气的气温垂直加速度运动来判定
- B.以大气的气温垂直速度运动来判定
- C.以大气的气压垂直速度运动来判定

87. 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

88. 气温高低,如何影响飞机滑跑距离()

- A.气温高时,空气密度小,飞机增速慢,飞机的离地速度增大,起飞滑跑距离要长
- B.气温低时,空气密度小,飞机增速快,飞机升力减小,起飞滑跑距离要长
- C.气温高时,空气密度大,飞机增速快,飞机升力增大,起飞滑跑距离要短

89. 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.温高时,空气密度小,空气的阻力增减小,最大平飞速度增加

90. 夜间温度降低,低层常常出现逆温,会使得()

- A.早晨天气晴朗
- B.早晨有雾和烟幕
- C.早晨有大风

91. 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

92. 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

93. 一般来说,哪种航拍视角更容易展现图像元素()

- A.航拍 30 度俯视视角
- B.航拍 45 度俯视视角
- C.航拍平视视角
- D.航拍正扣视角

94. 以下对航拍视频中的前景、中景和背景表述正确的是()

- A.在航拍视频拍摄中,随着镜头的移动,前景、中景和背景不是一成不变的
- B.前景只是作为陪衬,在画面中的比例一定不能多于中景
- C.每一个画面都要同时具备前景、中景和背景
- D.中景与背景的色调一定要和谐统一

95. 翼载荷是无人机()升力面所承受的气动力载荷。翼载荷可衡量飞行中机翼的受载状况,直接影响到无人机的飞行性能。

- A.单位体积
- B.单位长度
- C.单位面积
- D.单位高度

96. 在保障无人机飞行安全的基础上,为无人分配最高效的故障处置策略,例如,分配高度源故障和位置源故障的首选策略分别是()

- A.航迹返回和迫降
- B.定高盘旋和航向返回
- C.航向返回和迫降
- D.航迹返回和航向返回

97. 飞行控制与管理系统故障分类,根据其结构组成将故障划分为测控链路故障、传感器故障、()等

- A.位置信息源故障
- B.数据传输故障
- C.任务规划故障
- D.执行机构故障

98. 无人机在正常条件下使用,每飞行()小时进行一次简易维护,包括清理机体异物(如灰尘、油泥等)

- A.10
- B.20
- C.30
- D.40

99. 无人机任务规划是实现()的有效途径,它在很大程度上决定了无人机执行任务的效

率。

- A.自主导航与飞行控制
- B.飞行任务与载荷匹配
- C.航迹规划与自主导航

100. 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

101. 无人机任务规划需要考虑的因素有：（ ）无人机物理限制，实时性要求

- A.飞行环境限制，飞行任务要求
- B.飞行任务范围，飞行安全限制
- C.飞行安全限制，飞行任务要求

102. 无人机物理限制对飞行航迹有以下限制：（ ），最小航迹段长度，最低安全飞行高度

- A.最大转弯半径，最小俯仰角
- B.最小转弯半径，最小俯仰角
- C.最小转弯半径，最大俯仰角

103. 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

104. 就任务规划系统具备的功能而言，任务规划可包含航迹规划、任务分配规划、数据链路规划和系统保障与应急预案规划等，其中（ ）是任务规划的主体和核心

- A.航迹规划
- B.任务分配规划
- C.数据链路规划

105. （ ）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.实时规划，航程最短
- B.预先规划，全局最优
- C.航迹规划，航时最短

106. （ ）是在无人机飞行过程中，根据实际的飞行情况和环境的变化制定出一条可分航迹，包括对预先规划的修改，以及选择应急的方案，其特点是约束和飞行环境实时变化，任务规划系统需综合考量威胁、航程、约束等多种条件，采用（ ）生成飞行器的安全飞行航迹，任务规划系统需具备较强的信息处理能力并具有一定的辅助决策能力

- A.预先规划，最优航迹规划算法
- B.航迹规划，最短航迹规划算法

C.实时规划，快速航迹规划算法

107. 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

108. 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.链路规划、返航规划和载荷分配
- B.任务规划、返航规划和载荷分配
- C.任务规划、返航规划和载荷分配

109. （ ）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

110. （ ）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

111. （ ）主要指执行任务过程中实现动作的时间点、方式和方法，设定机会航点的时间节点、飞行高度、航速、飞行姿态以及配合载荷设备的工作状态与模式，当无人机到达该航点时实施航拍、盘旋等飞行任务

- A.任务分配
- B.载荷规划
- C.目标分配

112. 航迹优化是指航迹规划完成后，系统根据无人机飞行的（ ）对航迹进行优化处理，制定出适合无人机飞行的航迹

- A.最大转弯半径和最小俯仰角
- B.最小转弯半径和最大俯仰角
- C.最大转弯半径和最大俯仰角

113. 航迹规划需要充分考虑（ ）的选取、标绘，航线预先规划以及在线调整时机

- A.飞行航迹
- B.地理位置
- C.电子地图

114. （ ）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

115. 地面站电子地图显示的信息分为三个方面，一是（ ）二是（ ）三是其他辅助信息，如图元标注

- A.无人机位置和飞行航迹，无人机航迹规划信息
- B.无人机地理坐标信息，无人机飞行姿态信息
- C.无人机飞行姿态信息，无人机航迹规划信息

116. 高速飞机机翼采用的翼型是（ ）

- A.相对厚度比较小，相对弯度比较大，最大厚度点靠后的薄翼型
- B.相对厚度比较小，相对弯度比较小，最大厚度点靠后的薄翼型
- C.相对厚度比较小，相对弯度比较小，最大厚度点靠前的薄翼型
- D.相对厚度比较小，相对弯度比较大，最大厚度点靠前的薄翼型

117. 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

118. （ ）主要包括起飞场地标注、着陆场地标注、应急场地标注，为操作员提供发射与回收以及应急迫降区域参考

- A.场地标注
- B.任务区域标注
- C.警示标注

119. （ ）主要用于飞行区域内重点目标的标注，如建筑物、禁飞区、人口密集区等易影响飞行安全的区域

- A.场地标注
- B.任务区域标注
- C.警示标注

120. （ ）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

121. 由于加载的电子地图与实际操作时的地理位置信息有偏差，需要在使用前对地图进行（ ）

- A.标注
- B.更新
- C.校准

122. 地图校准时，在命令下拉菜单中选取（ ）定位点作为校准点，并在对话框左侧输入这些定位点的实际地理位置信息

- A.2 个
- B.3 个
- C.4 个

123. 校准地图时选取的校准点（ ）

- A.不能在同一直线上
- B.不能在同一纬度上
- C.不能在同一经度上

124. 航线规划一般分两步：首先是飞行前（ ），其次是飞行中（ ）

- A.预先规划，在线规划
- B.预先规划，实时规划
- C.预规划，重规划

125. 无人机电路板上经常会出现，GND 字样，它代表（ ）

- A.电流监测
- B.输入
- C.电线接地

126. （ ）是指从航线上的任意点转入安全返航通道或从安全返航通道转向应急迫降点或机场

- A.安全着陆策略
- B.航线转移策略
- C.安全返航策略

127. （ ）是指综合考虑无人机系统本身的约束条件、目标任务需求和应急情况想定，合理设置地面站与无人机的配比关系，科学部署工作地域内的各种无人机地面站，制定突发情况下的无人机工作方案

- A.系统保障与维护预案规划
- B.系统保障与安全措施规划
- C.系统保障与应急预案规划

128. （ ）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

129. 现代旋翼机通常包括（ ）

- A.直升机、旋翼机和倾转旋翼机
- B.单旋翼和多旋翼
- C.直升机、多轴和旋翼机

130. 风光拍摄的最佳时段通常不包括（ ）

- A.日出前后
- B.上午八九点
- C.正午
- D.日落前后

131. 以下不是导航飞控系统组成部分的是（ ）

- A.传感器
- B.电台
- C.执行机构

132. 导航子系统功能是向无人机提供相对于所选定的参考坐标系的（ ），引导无人机沿指定航线安全、准时、准确的飞行

- A.位置、速度、飞行姿态
- B.高度、速度、飞行姿态
- C.俯仰、滚转、偏航

133. （ ）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

134. 以下关于色温的描述，不正确的是（ ）

- A.用开尔文（K）为衡量单位
- B.同一物体在不同色温下，拍摄出来的颜色一样
- C.表示光源光谱质的指标
- D.按绝对黑体来定义

135. 飞控子系统可以不具备如下功能（ ）

- A.姿态稳定与控制
- B.导航与制导控制
- C.任务分配与航迹规划

136. （ ）功能通常包括指挥调度、任务规划、操作控制、显示记录等功能

- A.数据链路分系统
- B.无人机地面站系统
- C.飞控与导航系统

137. （ ）主要是由飞行操纵、任务载荷控制、数据链路控制和通信指挥等组成，可完成对无人机机载任务载荷等的操纵控制

- A.指挥处理中心
- B.无人机控制站

C.载荷控制站

138. () 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

139. 地面控制站飞行参数综合显示的内容包括 ()

A.飞行与导航信息、数据链状态信息、设备状态信息、指令信息

B.导航信息显示、航迹绘制显示以及地理信息的显示

C.告警信息、地图航迹显示信息

140. 指令信息不包括 ()

A.发送代码

B.发送状态

C.接收状态

141. 飞行控制是指采用 () 对无人机在空中整个飞行过程的控制

A.遥感方式

B.遥测方式

C.遥控方式

142. KV 值为 1000, 电池电压为 11.1v, 请问每分钟的转速为 ()

A.111

B.1110

C.11100

143. 同一架无人机与某日中午和傍晚进行两次 GPS 高度 200 米的飞行, 地面基准气压相同的前提下 ()

A.中午的气压高度高

B.傍晚的气压高度高

C.一样高

144. 哪种对地拍摄或成像的无人机任务设备基本不会受到云层与雾霾的影响 ()

A.可见光 CCD

B.红外摄像机

C.合成孔径雷达

145. 关于飞机降落的定义 ()

A.前轮落地

B.飞机落地

C.停止滑跑

146. 关于飞机的航时，冬天的航时跟夏天比（ ）

- A.油动比夏天长 电动比夏天短
- B.油动比夏天短 电动比夏天长
- C.油动比夏天长 电动比夏天长

147. 能见度不好的天气，风力（ ）

- A.较强
- B.较弱
- C.不确定

148. 无人机相对有人机优势不正确的是（ ）

- A.对场地、地面保障等依赖增大
- B.无需生命操纵系统
- C.训练多依赖模拟器

149. 同重量不同型号的电池最廉价的是（ ）

- A.聚合物锂电池
- B.镍镉电池
- C.镍氢电池

150. 风向 SE 指的是（ ）风

- A.西北风
- B.西南风
- C.东南风

151. 某个风力标志箭头长的像“F”，并且两个横杠一样长指的是（ ）级风

- A.2
- B.3
- C.4

152. 四级风的风速是（ ）

- A.5.5~7.9
- B.7.9~10.7
- C.10.8~11.5

153. 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

154. 遥控器中①升降舵②副翼③方向舵④油门控制通道的英文简称分别正确的是（ ）

- A.ELE、THR、RUO、AIL
- B.ELE、AIL、RUD、THR
- C.RUD、AIL、ELE、THR

155. 无人直升机在姿态遥控状态下，如果出现动力失效则正确的处理方法是（ ）

- A.主旋翼总距先降到最低，接地前提高到最大
- B.保持主旋翼总距不变
- C.主旋翼总距先提高到最大，接地前总距降低到最低

156. 以下光照条件下色温由低到高的正确排序为（ ）

- A.夕阳-午后阳光-晴天阴影-蜡烛光
- B.朝阳-无云蓝天-晴天正午-夕阳
- C.雪地-蜡烛光-午后阳光-晴天正午
- D.朝阳-晴天正午-阴天-雪地

157. 下面关于多旋翼飞行器优点描述错误的是（ ）

- A.尺寸较小可以有很大的工作强度
- B.飞行速度快，续航时间长
- C.制造成本低，没有昂贵的训练费用和维护费用

158. IMU 角度数据会漂移，解决办法是增加哪一种设备来进行校正（ ）

- A.ESC
- B.PMU
- C.COMPASS

159. PMU 在系统中的作用不包括的是（ ）

- A.向飞控系统进行供电
- B.向电机进行供电
- C.将动力电池的电压转变为飞控系统所需要的电压

160. 飞控需安装于飞行器的中心位置，飞控的“前向指示标识”应与（ ）一致。

- A. 机头方向
- B.机尾方向
- C.任意方向

161. 电池在不使用的时候，要把电池放置在（ ）地方，并且要与易燃物隔开，做好防火措施。

- A.干燥、低温
- B.湿度大
- C.太阳直射

162. 以下那一项不是多旋翼飞行器的重要组成部分（ ）

- A.副翼
- B. 桨叶
- C.电机

163. 光学与数码变焦的区别是（ ）

- A.数码变焦的画面是无损的
- B.光学变焦取决于镜头的焦距
- C.数码变焦取决于相机与物体的距离

164. 下面哪一项不属于多旋翼飞行器的四个基本动作（ ）

- A.横滚
- B.俯仰
- C.襟翼

165. 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.云台的效果与传统舵机一样

166. 多轴飞行器动力系统主要使用（ ）

- A.有刷电机
- B.四冲程发动机
- C.无刷电机

167. 绕多轴飞行器横轴的是什么运动（ ）

- A.滚转运动
- B.俯仰运动
- C.偏航运动

168. 多轴飞行器上的电信号传播顺序一般为（ ）

- A.飞控——机载遥控接收机——电机——电调
- B.机载遥控接收机——飞控——电调——电机
- C.飞控——电调——机载遥控接收机——电机

169. （ ）是图像传输的处理器，用于超视距后视野的提供和反馈。

- A.图传
- B.IMU
- C.电调

170. PMU 在系统中的作用不包括的是（ ）

- A.向电机进行供电
- B.将动力电池的电压转变为飞控系统所需要的电压
- C.检测电池电压

171. 一款多旋翼飞行器在有 GPS 信号的情况下悬停，此时 GPS 信号丢失，飞行器将（ ）

- A.飞行器高度不稳定
- B.沿水平方向进行漂移
- C.飞行器机身将出现抖动

172. 下面哪一选项不属于任务设备（ ）

- A.相机
- B.喷头
- C.电机

173. 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.天线的朝向，应指向飞行器
- C.天线的朝向，应平行于飞行器

174. 变焦相机的特性不包括（ ）

- A.改变镜头中镜组的位置关系，实现画面无损变大
- B.抖动对画面的影响大
- C.可以在软件中进行画面放大

175. 当飞行器 GPS 信号状况良好，但 RTK 不满足工作条件时，飞行器会切换到什么飞行模式（ ）

- A.功能
- B.姿态
- C.GPS

176. 热成像相机的优势，不包括的是（ ）

- A.可以实现光学变焦
- B.可以穿透烟雾
- C.适用于夜间

177. 下面哪些区域可以进行正常飞行（ ）

- A.机场
- B.开阔荒地
- C.军事管理区

178. 多旋翼飞行器是以哪种方式实现控制（ ）

- A.改变螺旋桨螺距
- B.副翼升降舵面
- C.改变电机转速

179. 以下不是多轴飞行器优点的是：（ ）

- A.结构简单
- B.成本低廉
- C.气动效率高

180. X 型四轴上升时，其 2、4 号电机的动作应该是（ ）

- A.加速、加速
- B.加速、减速

C.减速、加速

181. 下列哪项是飞行器作业前检查的内容。（ ）

- A.检查飞行器各接线是否正确，各个焊接点是否存在虚焊或有松动迹象，检查各连接位和香蕉头是否存在松动、断裂的迹象
- B. 轻轻晃动机架，查看是否存在松动的连接位或是存在异响部位
- C.以上都是

182. 下面哪种情况不会影响 GPS 信号的接收（ ）

- A. 处在开阔的室外
- B.处于两栋高楼之间
- C.处在室内

183. 关于前景的描述，哪项是不正确的（ ）

- A.位于拍摄主体之前的元素叫做前景
- B.可增加画面的层次
- C.减少画面的信息量

184. 以下关于白平衡的描述正确的是（ ）

- A.正午北极雪地的色温约为 2000K
- B.日出时沙漠的色温约为 6000K
- C.高色温产生“冷”的蓝色

185. 若飞行器在远距离环境下航拍时，遭遇 GPS 信号丢失，进入姿态模式，此时正确的操作是？（ ）

- A.将遥控器的飞行模式切换至普通档进行飞行
- B.提升飞行器高度，使用智能返航功能使飞行器自动返航
- C.将云台向下 90 度，通过图传画面判断无人机漂移方向，然后通过打杆使无人机保持悬停后尝试降落，或提升无人机高度，尝试重新获取 GPS 信号

186. 起飞前未移除云台扣会造成什么后果（ ）

- A. 损坏云台电机
- B.画面清晰无影响
- C.云台正常自检

187. 关于延时拍摄的描述，正确的是（ ）

- A.又称缩时拍摄
- B.拍摄的是一组照片或一段视频
- C.其他说法全对

188. 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.高温环境会导致电池、电机发热加剧，从而降低飞行效率

C.高温对飞行器没有任何影响

189. 使用飞行器进行夜景拍摄时，发现移动设备画面频闪时应如何处理？（ ）

- A.缩小光圈
- B.调整快门速度
- C.调整白平衡

190. 除必要的跨越外，无人机巡检系统不得在公路、铁路两侧路基外各（ ）之间飞行。

- A.30M
- B.50M
- C.100M
- D.120M

191. 关于智能电池的叙述正确的是（ ）

- A. 每经过一定的循环次数，需要将电池完全充放一次
- B.必须将电池内电量耗尽才可以再次充电
- C.每次用完必须将智能电池充满保存

192. 以下关于感光度的描述正确的是（ ）

- A.普通航拍相机感光度设置为 ISO 6400 时，画面无噪点
- B.ISO 越高，画面细节和层次越丰富
- C.通常在弱光下可以使用高 ISO 拍摄

193. 在高海拔寒冷、空气稀薄地区，飞行器负载不改变下，飞行器状态会（ ）

- A.飞行时间减少
- B.最大起飞重量增加
- C.飞行时间变长

194. 关于光圈的描述，哪项是正确的（ ）

- A.光圈 F 数值越大，进光量越大
- B.光圈 F 数值越小，进光量越大
- C.光圈 F 数值越大，主体前后越模糊

195. 不能在高压线、信号发射塔附近进行飞行的原因不包含的是（ ）

- A.有可能对飞行器磁罗盘信号造成干扰
- B.会造成飞行器飞行效率下降
- C.有可能对飞行器遥控器信号造成干扰

196. 以下哪种天气不适合飞行（ ）

- A.晴天
- B.阴天
- C.大暴雨

197. 以下做法错误的是（ ）

- A.先启动无人机飞行器，再开启遥控器
- B.更换飞行地点需重新校准指南针
- C.避免超视距飞行

198. 关于安全飞行，以下描述不正确的是（ ）

- A.应避免在人群密集处飞行
- B.设置返航高度时应考虑周围建筑物的高度
- C.随意飞行，无需顾忌他人

199. 湿度对多旋翼飞行器的影响，下面描述错误的是（ ）

- A.湿度越大，飞行器金属部分容易腐蚀
- B.湿度对飞行器没有任何影响
- C.湿度越大，飞行器的旋转阻力越大，飞行效率下降

200. 图传画面出现斑马纹的原因是（ ）

- A.相机过曝警告
- B.云台损坏
- C.相机快门速度过快

201. 关于禁飞区的叙述错误的是（ ）

- A.机场限制飞行区域包括：“禁飞区”和“限高区”
- B.GPS 有效时，禁飞区内无人机无法启动
- C.飞出“限高区”后无人机可以无限制升高

202. 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.桨叶有严重破损无需更换

203. 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.远离摇杆的天线尖端朝向，应指向飞行器

204. 关于航拍手法“追踪镜头”的描述，错误的是（ ）

- A.无需提前做准备
- B.目标是运动的
- C.要预先做好航线规划

205. 关于为什么无人机要远离国家边境线，描述最准确的是（ ）

- A.因为边境线飞行环境不好
- B.从避免出现边境纠纷方面考虑
- C.从气象安全方面考虑

206. 以下关于快门的描述，哪项是不正确的（ ）

- A.控制曝光时间长短
- B.可用于控制进光量
- C.衡量感光速度的参数

207. 雾霾天气对多旋翼飞行器飞行的最大影响是（ ）

- A.降低能见度
- B.降低飞行效率
- C.影响飞手身体健康

208. 关于光线的描述，哪项是不正确的（ ）

- A.光线是表示光的传播方向的直线
- B.大多数航拍摄影是在“人工光”的条件下拍摄的
- C.光线指光源所辐射的光

209. 关于航拍作业的准备工作，以下描述不正确的是（ ）

- A.需检查飞行器状态
- B.无需做任何准备
- C.需检查 SD 卡剩余容量

210. 以下关于快门应用描述错误的是（ ）

- A.高速快门常用于拍摄运动主体
- B.慢速快门常用于拍摄车流、水流
- C.快门设置改变不影响航拍飞行器相机的曝光时间

211. 航拍过程中，以下操作正确的是？（ ）

- A.随意飞行，无视信号塔
- B.保持飞行器在视距内飞行
- C.在人流密集区域飞行

212. 关于风对飞行的影响，下面描述错误的是（ ）

- A.飞行器在逆风环境下电池续航时间多于顺风环境下
- B.顺风飞行将增加飞行速度
- C.逆风飞行将降低飞行速度

213. 关于室内与室外环境进行飞行的不同点，下面描述错误的是（ ）

- A.室内 GPS 信号接收受影响，有可能无法在 GPS 模式下飞行
- B.室内更适合飞行
- C.在室内飞行，磁罗盘受干扰的可能性更大

214. 当飞行器指南针校准失败时，应（ ）处理

- A.重新校准指南针
- B.继续飞行
- C.重启遥控器

215. 关于一天中不同时刻的航拍，哪项描述是不正确的（ ）

- A. 如有条件，提早做航拍计划
- B. 占据有利位置
- C. 不需要做任何准备

216. 无人机竞速飞行中，俗称“刷锅”的是（ ）

- A. 翻跟头
- B. 环绕
- C. 盘旋

217. 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. 大块金属四周

218. 以下关于景别的描述，哪项是不正确的（ ）

- A. 远景可以展示所有景物，具有包罗万象的效果
- B. 半全景能突出场景中的单独元素
- C. 全景能很好地展示具体细节

219. 航拍作业时，航线规划不包括的是（ ）

- A. 一到现场立即拍摄，无须观察
- B. 利用卫星地图提前观察环境大概情况
- C. 针对拍摄主体，编写航拍计划

220. 关于定向延时功能，下列描述正确的是（ ）

- A. 飞行器始终按机头为前向飞行
- B. 飞行器按锁定时的机头朝向为航线方向进行飞行
- C. 需将遥控器切换到 Auto 档

221. 以下关于宽容度的描述，哪项是不正确的（ ）

- A. 反映胶片能够正确容纳景物亮度反差的范围
- B. 反映了相机镜头的曝光时间
- C. 展示了照片记录最光与最暗细节层次的能力

222. 下面哪种情况，GPS 信号不会受影响（ ）

- A. 室内
- B. 建筑物之间
- C. 空旷室外且周围无高大建筑物

223. 以下手段不属于无人机航拍的是（ ）

- A. 无人驾驶固定翼飞机航拍
- B. 热气球航拍

C.无人驾驶直升机航拍

224. 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.以上全是

225. 无人机航拍在工程上的应用优势不包括 ()

- A.全天候监测
- B.快速巡航
- C.实时记录与回传现场图像

226. 无人机在影视航拍上的特点是 ()

- A.视角独特
- B.操作相对简便
- C.以上全是

227. 以下关于光圈的描述,哪项是正确的 ()

- A.光圈 F 数值越大,进光量越大
- B.光圈 F 数值越小,进光量越大
- C.光圈 F 数值越小,画面越暗

228. 在相同的快门与感光条件下 ()

- A.光圈 F 值越大,光圈越小,进光量越多,画面越亮
- B.光圈 F 值越大,光圈越大,进光量越少,画面越暗
- C.光圈 F 值越小,光圈越大,进光量越多,画面越亮

229. 光圈与景深的关系是 ()

- A.光圈越小,景深越深,主体前后越模糊
- B.光圈越小,景深越浅,主体前后越清晰
- C.光圈越大,景深越浅,主体前后越模糊

230. 以下关于光圈的描述,哪项是正确的 ()

- A.在光线不足的情况下,一定要使用大光圈,才能获得画面前后整体清晰的图像
- B.在光线充足的情况下,使用小光圈,能够获得画面前后整体清晰的图像
- C.景深深浅与光圈大小无关,但与镜头及被摄物的距离有关

231. 在相同的光圈与感光条件下 ()

- A.快门值分母越大,曝光时间越短,进光量越少,画面越暗
- B.快门值分母越大,曝光时间越短,进光量越多,画面越亮
- C.快门值分母越小,曝光时间越长,进光量越少,画面越亮

232. 在相同的光圈与快门条件下 ()

- A. ISO 值越大,画面越亮,噪点越明显

- B. ISO 值越小，画面越亮，画质越细腻
- C. ISO 值越大，画面越暗，画质越细腻

233. 以下关于 ISO 的描述，哪项是正确的（ ）

- A. ISO 反映胶片感光的速度，不适用于数码相机
- B. 同一个场景，ISO 值越大，拍出的画面越亮
- C. 在胶片时代，调整感光度需要换胶卷

234. 如果要求拍摄出来的照片噪点很小，最合适的 ISO 为（ ）

- A. 100
- B. 200
- C. 400

235. 曝光补偿是在（ ）模式拍摄时进行曝光控制的方式

- A. 自动或半自动模式
- B. 连拍模式
- C. 手动模式

236. 在下列哪个场合，直方图可以帮助摄影师判断是否正确设置了曝光值（ ）

- A. 外界光线过于明亮的场合
- B. 外界光线过于昏暗的场合
- C. 白色背景过多的场合

237. 市面有部分飞控，使用三个 GPS 模块，以下说法错误的是（ ）

- A. 可使定位效果更好
- B. 三冗余设计
- C. 干扰更小

238. 一般白平衡的模式不包括（ ）

- A. 自动模式
- B. RAW 模式
- C. 阴天模式

239. 以下关于宽容度的描述，不正确的是（ ）

- A. 宽容度高，能更完好地保留画面细节
- B. 不同数码相机的宽容度是相同的
- C. 宽容度有限，可能导致照片暗部细节无法展示

240. 直射光的特点是（ ）

- A. 方向性强
- B. 画面色彩不饱和
- C. 明暗反差小

241. 散射光的特点是（ ）

- A.立体感强
- B.明暗反差大
- C.柔和唯美

242. 顺光光源在航拍相机的（ ）

- A.身前
- B.身后
- C.上方

243. 以下关于逆光的曝光方法，不正确的是（ ）

- A.对主体正常曝光，容忍背景曝光过度
- B.对背景正常曝光，容忍主体曝光不足
- C.一定要表现主体的细节层次

244. 以下光照条件下色温由低到高的正确排序为（ ）

- A.朝阳-无云蓝天-晴天正午-夕阳
- B.雪地-蜡烛光-午后阳光-晴天正午
- C.朝阳-晴天正午-阴天-雪地

245. 能够让人们产生寒冷、理智、平静感的色彩不包括（ ）

- A.蓝
- B.黄橙
- C.蓝绿

246. 在航拍中，关于景别的变化，以下描述不正确的是（ ）

- A.会给观众带来不同的心理感受
- B.对观众而言是观察距离的变化
- C.只能通过操控无人机飞近或者飞远来实现

247. 作为图像元素的线条，包括（ ）

- A.平行线
- B.S 形曲线
- C.其余全是

248. 关于斜线的描述，正确的是（ ）

- A.会使画面显得动态、生动或紧张
- B.会让画面消失
- C.看起来比较静态、枯燥

249. 以下（ ）形状会带来稳重均衡的效果

- A.正三角形
- B.斜三角形
- C.不等边的三角形

250. 看起来不稳定的形状是（ ）

- A. 等边三角形
- B. 长方形
- C. 菱形

251. 圆形能达到的视觉效果是（ ）

- A. 动感活力
- B. 完整稳定
- C. 单调无聊

252. 纹理包括（ ）

- A. 大量重复的图案
- B. 物体表面的线条
- C. 其他全是

253. 以下图像格式中（ ）是未经压缩的原始格式

- A. RAW
- B. BMP
- C. TIFF

254. 使用原始格式拍摄的优点包括（ ）

- A. 文件更大
- B. 网络和移动设备容易将其识别为照片
- C. 支持更多后期编辑功能

255. 延时航拍作品是由（ ）组成的序列

- A. 一组 4K 视频
- B. 3 至 5 张静态照片
- C. 多张静态照片

256. 延时航拍能够反映（ ）

- A. 飞行的速度
- B. 飞行的角度
- C. 时间的流动

257. 可用于编辑生成延时航拍影像的后期制作软件是（ ）

- A. Adobe Photoshop
- B. Adobe Illustrator
- C. Adobe Premiere

258. 以下关于延时航拍拍摄技术的描述，正确的是（ ）

- A. 让无人机自动环绕目标飞行，可以拍摄行进中的延时视频
- B. 让无人机在指定方向自动飞行，可以拍摄行进中的延时视频
- C. 以上说法全对

259. 市面上大部分航拍机，要保证延时航拍画面的稳定，以下说法错误的是（ ）

- A. 要使用 Auto 档来实时调整曝光参数，以保证曝光准确
- B. 要使用 Pro 档来固定曝光参数
- C. 对于自动对焦镜头而言，要锁定对焦点

260. 已知后期视频帧率设置为 25，飞行器进行延时拍摄时，定时拍摄设置为 2 秒，请问拍摄一段 10 秒的延时作品，需飞行器飞行（ ）

- A. 500 秒
- B. 750 秒
- C. 1250 秒

261. 已知后期视频帧率设置为 25，飞行器进行延时拍摄时，定时拍摄设置为 3 秒，飞行器飞行了 10 分钟，可以拍摄一段（ ）秒的延时作品

- A. 5 秒
- B. 8 秒
- C. 10 秒

262. 关于延时拍摄的描述，正确的是（ ）

- A. 延时视频不能用正常速率播放
- B. 延时视频可以用正常速率播放
- C. 拍摄间隔时间越短越好

263. 光的三原色是（ ）

- A. 红、绿、蓝
- B. 红、黄、蓝
- C. 红、绿、黄

264. 色光三原色与补色的对应关系，以下正确的是（ ）

- A. 红-绿
- B. 蓝-黄
- C. 红-品

265. 关于航拍摄影构图的描述，以下哪一项是正确的（ ）

- A. 拍摄风景只能使用三分构图法，一定要有天空、主体、陆地三部分
- B. 拍摄桥梁和道路只能使用对角线构图，可以使主体线条更加突出
- C. 构图应干净、具有美感、主体清晰，能表达清楚镜头语言

266. 关于曝光补偿的“白加黑减”原则，以下描述哪一项是正确的（ ）

- A. 白加黑减是为了让主体获得过度曝光，让主体以外的区域，白的更白，黑的更黑，颜色更加真实。
- B. 当在白天进行拍摄时需要增加曝光，黑夜进行拍摄时需要减少曝光
- C. 在航拍时由于主体较小，测光容易受背景影响，所以主要采用背景亮，加补偿，背景暗，减补偿的做法

267. 在相同的感光度设置下，以下哪一组光圈、快门组合得到的曝光量与其他不一致（ ）

- A. f/8 1/500s
- B. f/11 1/250s
- C. f/16 1/60s

268. 关于无人机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. 其他全是

269. 视频格式不包括（ ）

- A. AVI 格式
- B. MOV 格式
- C. JPEG 格式

270. 通常说的“九宫格构图”指的是（ ）

- A. 井字形构图
- B. 三分法构图
- C. 对称式构图

271. 以下关于常见的无人机飞行档位描述不正确的是（ ）

- A. 普通(Normal):使用 GNSS 模块和水平全向、上视以及下视视觉系统、红外传感系统以实现飞行器精确悬停、稳定飞行、智能飞行功能等。
- B. 平稳(Cine):平稳模式在普通模式的基础上限制了最大飞行速度、上升、下降速度，使飞行器在拍摄过程中更稳定
- C. 姿态模式(ATTI): 是飞行器在导航卫星信号差或者指南针受到严重干扰并且不满足视觉定位工作条件时进入的一种飞行模式。此模式下飞行器可以通过遥控器实现定点悬停以及自主刹车。

272. 下面哪一项不属于多旋翼飞行器的四个基本动作（ ）

- A. 升降
- B. 偏航
- C. 襟翼

273. 美国手操作方式，右边摇杆向前打时，飞行器将会（ ）

- A. 后退
- B. 前进
- C. 顺时针偏航

274. 下列哪一项不属于飞控系统（ ）

- A. 电调 (ESC)
- B. 磁罗盘(COMPASS)
- C. 卫星定位模块 (GNSS)

275. 拍摄脚本一般包括以下哪些内容（ ）

- A.拍摄内容
- B.时长要求
- C.其余全部

276. 以下不属于多旋翼无人机优点的是（ ）

- A.垂直起降可悬停
- B.机械结构简单
- C.续航能力相对较强

277. 下列视频剪辑中需要注意的事项中，错误的是（ ）

- A.收集好素材，并进行备份
- B.尽量不要添加字幕，影响观感
- C.背景音乐选取与画面匹配的曲子

278. 剪辑时，如果素材存在微弱的模糊，下列哪个效果可以进行矫正（ ）

- A.高斯模糊
- B.饱和度
- C.锐化

279. 视频编辑中，最小的单位是（ ）

- A.小时
- B.帧
- C.秒

280. 下列选项中不属于常用视频封装格式的是（ ）

- A.AVI
- B.MOV
- C.JPEG

281. 以下关于无人机飞行前检查，描述有误的是（ ）

- A.若发现无人机使用了非原厂配件，可以照常飞行
- B.遥控器，智能飞行电池及移动设备电量是否充足
- C.螺旋桨是否正确安装，前后机臂是否完全展开

282. 以下关于无人机全球定位系统(GNSS)，描述正确的是（ ）

- A.GNSS 信号欠佳或不工作时，有可能无法实现正常返航
- B.当 GNSS 信号受干扰且不满足视觉定位工作条件时，飞行器会进入三脚架模式
- C.当靠近大量使用钢筋的建筑物时，GNSS 信号不会被遮挡

283. 以下常见的摄影题材中，不适合使用长曝光模式来拍摄的是（ ）

- A.流动的云彩
- B.运动中的鸟

C.夜间的车轨

284. HDR 通常在（ ）情况下使用

- A.水下
- B.物体快速运动
- C.亮度差异较大

285. 下列构图方式中，最容易表达动感和和不安定感的构图形式是（ ）

- A.黄金分割构图
- B.对角线构图
- C.中心点构图

286. 下列无人机航拍镜头运动中，不利于后期剪辑的是（ ）

- A.每个镜头拍摄时长保证平稳画面超过 7 秒，同时在起幅时和落幅后保持 2 秒左右的静止画面
- B.拍摄时，尝试不同视角的运镜方式，获得更多复杂的视角变化
- C.在拍摄一个镜头时，应展现出明显的速度变化

287. 无人机在夜间城市航拍时，若发现画面存在灯光频闪，以下做法有误的是（ ）

- A.在拍摄设置中，将抗闪烁设置为“自动”可有效消除大部分情况下遇见的画面频闪
- B.当快门速度为 1/50s 的倍数关系时，若想手动消除频闪，可尝试将抗闪烁设置为“50HZ”
- C.因为后期软件中有去频闪功能，在拍摄时不用在意频闪

288. 以下关于飞行环境对无人机飞行安全的影响，描述错误的是（ ）

- A.高空与低空风力风速会有差异，飞行到高空应注意观察无人机状态。
- B.环境温度对于无人机的影响，主要是改变聚合物锂电池的充放电性能，低温会导致无人机续航时间降低
- C.经常看到摄影师拍出绝美的穿云镜头，因此严重雾气下可以放心起飞

289. 关于后期剪辑中，转场的应用，错误的是（ ）

- A.淡入淡出，交叉叠化是剪辑中常见的转场类型
- B.空镜头常常被用来作为过渡转场的艺术手段
- C.转场应使观众产生段落的隔离感，可以不考虑视觉的连续性

290. 剪辑软件中，哪些操作无法缓解因硬件不足导致的剪辑卡顿（ ）

- A.清除媒体缓存文件
- B.对素材进行转码，在代理模式下进行剪辑
- C.对片段添加特效

291. 以下起飞前的哪些行为能够提升飞行安全性（ ）

- A.检查 DJI FLY APP 版本及普通或带屏遥控器的版本
- B.检查桨叶位置是否安装正确及其完整性和功能性
- C.其余全部

292. 飞行中突然接到来电或语音视频，以下行为错误的是（ ）

- A. 不重要的电话，可以直接挂断
- B. 留意手机和无人机电量，尽可能快速结束通话
- C. 接听电话不会影响无人机与遥控器的数据传输，所以可以放心的在拍摄中接听电话

293. 以下情况会导致无人机飞行高度和距离受到限制的是（ ）

- A. 未关闭新手模式
- B. GPS 信号不佳
- C. 其余全部

294. 飞行中，遇到以下常见问题时，操作正确的是（ ）

- A. 飞行中出现图传卡顿时，应避免继续飞远，同时调整天线位置，使遥控器朝向无人机方向，最大化保证信号强度
- B. 飞行中遇到强风警告提示时，应观察是否在建筑之间，山脊，峡谷的环境下飞行，若是，应操控无人机至空旷地带，即使警告消失，也应观察姿态球，确认飞机姿态平稳后方可正常飞行，若警告仍未解除，建议降低飞行高度后手动返航
- C. 其余全部

295. 若发生无人机丢失，以下行为错误的是（ ）

- A. 无人机丢失后，地图中或飞行记录中会显示断连前最后的位置，我们可以通过 DJI FLY 自带的找飞机功能进行寻找
- B. 若飞行记录中断在大海，深山，悬崖等地是复杂的危险环境，不建议尝试找回
- C. 因失控返航导致无人机飞丢，建议参考找手机页面位置，因其位置与实际失联位置相差较小

296. 以下关于返航高度设置时的注意事项，正确的是（ ）

- A. 返航高度设置的越高越安全
- B. 返航过程中，当飞行器上升至 20m 以后，但没达到预设返航高度前，若用户推动油门杆，飞行器会继续上升至设定的返航高度后返航
- C. 返航高度一般设置在高于飞行区内障碍物 20-30 米即可，若设置过高，低电量返航时可能会因爬坡耗电过大导致返航失败

297. 关于喷洒系统作用及使用,说法错误的是()

- A. 水泵是药液雾化的压力来源
- B. 流量计主要用于确认流量
- C. 泄压阀可以一直处于开启状态下作业

298. 常见的航拍运镜中，仅用单指打杆操作就可以完成的是（ ）

- A. 前进拉升低头
- B. 环绕“刷锅”
- C. 上升旋转

299. 关于曝光补偿的应用，正确的是（ ）

- A. 把雪景还原得更白，适当增加曝光补偿

- B. 逆光下为了让主体曝光尽量合适，可适当增加曝光补偿
- C. 其余全是

300. 在“蓝调时刻”拍摄时，以下注意事项正确的是（ ）

- A. ISO 数值不要过大，防止画面噪点
- B. 蓝调时间非常短暂，我们可以通过专业的气象 APP 了解所在拍摄地的大致蓝调时刻，提前到达拍摄地寻找最佳拍摄角度
- C. 其余全是

301. 以下关于包围曝光技术，描述正确的是（ ）

- A. 包围曝光的后期合成可以通过 Photoshop 来完成
- B. 在光线复杂的情况下，常常采用包围曝光拍摄
- C. 其余全部

302. 广角镜头的特点是（ ）

- A. 焦距长
- B. 视角窄
- C. 景深长

303. 以下关于噪点的描述，正确的是（ ）

- A. 在能稳定相机拍摄的前提下，尽量不要使用高感光度，这可以减少照片的噪点和杂色
- B. 通过后期图像编辑软件（例:Photoshop）可以帮助我们降低照片的噪点
- C. 其余全是

304. 沙漠地区执行航拍任务时，以下哪种选项不正确（ ）

- A. 在起飞垫上起飞，避免飞行器进沙
- B. 更换镜头时，防止镜头进沙
- C. 沙尘不会对航拍设备造成隐患，无需理会

305. 关于快门速度与帧速率的关系，以下说法正确的是（ ）

- A. 数码摄像机快门不能改变帧速率。
- B. 快门的速度不能低于帧速率
- C. 其余全是

306. 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

307. GPS 的 3 个主要功能（ ）

- 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

308. 以下关于景别的描述, 不正确的是 ()

- A.远景可以展示所有景物, 具有包罗万象的效果
- B.全景能很好地展示具体细节
- C.半全景能突出场景中的单独元素
- D.近景能突出某一元素

309. 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.燃油机油混合比不变
- C.燃油机油混合比适当增大

310. 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.逆时针加速, 顺时针减速
- B.机体轴左边螺旋桨加速, 右边螺旋桨减速
- C.逆时针减速, 顺时针加速

311. 以下无人机相关部件, 数传电台、飞控、电子调速器、OSD、5-8G 图传、电机、摄像头, 连接方式正确的是 ()

- A.电机—电子调速器—飞控—数传电台
- B.电机—电子调速器—数传电台—飞控
- C.OSD-5-8G 图传—电机

312. 连续性原理指的是 ()

- A.由于质量守恒定律, 同一流体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, 同一流体横截面积大的地方静压更小

313. 把无人机螺旋桨换成小桨, 做同样的动作, 请问角速度怎么变化 ()

- A.角速度转数增加
- B.角速度转数不变
- C.角速度转数减少

314. 6045R 螺旋桨, 45 什么意思, 是 CW 桨还是 CCW 桨 ()

- A.螺距、反桨
- B.螺距、正桨
- C.直径、反桨

315. 1865 桨 300KV 电机, 2045 桨 500KV 电机同一架多轴, 如果在高海拔地区飞行, 应该选择哪种桨和电机的组合 ()

- A.1865 桨 300KV 电机
- B.都可以
- C.2045 桨 500KV 电机

316. 电调是通过改变什么来控制电机转速的 ()

- A.电压
- B.功率
- C.电流

317. 多轴左右平移时，飞机姿态是绕哪根轴发生变化（ ）

- A.纵轴
- B.立轴
- C.横轴

318. 多轴在测试电机，电调时最重要的安全措施是什么（ ）

- A.不接动力电
- B.卸下螺旋桨
- C.卸下电机

319. 电池放在机体哪里方式飞行更灵活（ ）

- A.中间
- B.上面
- C.下面

320. 要想飞机飞行更稳定，负载应（ ）

- A.靠近重心安装
- B.尽量向下远离重心位置安装
- C.尽量向上远离重心位置安装

321. 飞行前检查的第一项是（ ）

- A.重心
- B.紧固件
- C.电压

322. 多轴飞行器有几个运动轴，几个自由度（ ）

- A.3 个运动轴，3 个自由度
- B.3 个运动轴，6 个自由度
- C.3 个运动轴，1 个自由度

323. 绕多轴横轴运动是什么运动（ ）

- A.俯冲运动
- B.横滚运动
- C.俯仰运动

324. 一般 X 型四轴右前方旋翼一般是 CW 还是 CCW（ ）

- A.CCW 顶视逆时针
- B.CW 顶视逆时针
- C.CCW 顶视顺时针

325. 多旋翼动力系统由哪几部分组成 ()

- A.电机, 飞控, 电调, 电池
- B.电机, 电调, 电池, 桨
- C.电机, 飞控, 电调, 电池, 桨

326. 自主飞行时, 油门应该处于什么位置 ()

- A.中立位偏上
- B.中立位偏下
- C.中立位

327. 地面站, 飞机电, 遥控器, 哪个是检查程序中最后一项 ()

- A.地面站
- B.飞机电
- C.遥控器

328. 结合遥控器说说民用无人机系统有哪几条链路 ()

- A.遥控器下行, 图传下行, 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, 图传上下行, 数传下行

329. 自动驾驶仪中的陀螺是用来测量哪些物理量 ()

- A.飞机角速率或飞机姿态角
- B.飞机角速度或飞机姿态角
- C.飞机角速度或飞机姿态

330. 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

331. 高海拔下航时及载重能力将大大缩短, 此时应如何 配置螺旋桨及电机 ()

- A.高 KV, 大直径, 小螺距
- B.高 KV, 小直径, 小螺距
- C.底 KV, 大直径, 大螺距

332. 飞行中地面站里显示滚转角为零, 目视飞机有明显 的坡度, 原因是什么 ()

- A.陀螺仪故障
- B.磁罗盘故障
- C.GPS 故障

333. 伺服舵机由哪几部分组成 ()

- A.外壳, 控制电路, 减速齿轮组, 电位器
- B.控制电路, 电机, 减速齿轮组, 电位器
- C.外壳, 控制电路, 电机, 减速齿轮组, 电位器

334. 四轴飞行器为什么相邻的桨旋转方向不同 ()

- A. 更加灵活
- B. 增加升力
- C. 抵消反扭矩

335. 四轴如何实现左转 90° ()

- A. 顺时针旋转的桨减速
- B. 顺时针旋转的桨加速
- C. 逆时针旋转的桨加速

336. 多轴无人机一般以双数螺旋桨配置, 可否有奇数的配置, 怎么配 ()

- A. 不可以
- B. 可以
- C. 可以, 但需要加个矢量舵机

337. 多旋翼控制前后飞行时, 油门需要怎么变化, 为什么 ()

- A. 前后飞行时, 飞机会产生倾斜角, 导致升力垂直分量不足以抵消重力, 所以需要适量增加油门
- B. 前后飞行时, 飞机会产生倾斜角, 导致升力垂直分量不足以抵消重力, 所以需要适量减小油门
- C. 前后飞行时, 飞机会产生倾斜角, 导致升力水平分量不足以抵消重力, 所以需要适量增加油门

338. 螺旋桨的螺距是什么 ()

- A. 螺距是指螺旋桨旋转一周所上升的距离
- B. 螺距是指螺旋桨旋转一周所上升或前进的距离
- C. 螺距是指螺旋桨旋转一周所前进的距离

339. 桨螺旋桨的主要技术参数有哪些 ()

- A. 直径, 螺距, 桨叶数
- B. 直径, 螺距, 桨叶数, 材料
- C. 直径, 螺距, 材料

340. 无人机用无刷电机的主要技术参数有哪些 ()

- A. 转子直径, 转子高度, kv 值功率 W
- B. 定子直径, 定子高度, kv 值功率 W
- C. 定子直径, 转子高度, kv 值功率 W

341. 多旋翼电调与电机如何匹配 ()

- A. 电调的额定电流要比电机的最大电流高
- B. 电调的额定电压要比电机的最大电流高
- C. 电调的额定电流要比电机的最大电流底

342. 多旋翼动力系统由那几部分组成?每部分有几根线 ()

- A. 电池 (两根动力线), 电调 (三根线), 电机 (三根线)
- B. 电池 (两根动力线), 电调 (八根线), 电机 (三根线)
- C. 电池 (两根动力线), 电调 (八根线), 电机 (两根线)

343. 一般冬天和夏天相比, 我们返航电压应该怎么设置? 为什么 ()

- A. 冬天要高于夏天, 冬天温度低, 锂离子活性变低, 持续放电时间短
- B. 冬天要低于夏天, 冬天温度低, 锂离子活性变低, 持续放电时间短
- C. 冬天要高于夏天, 冬天温度低, 锂离子活性变高, 持续放电时间短

344. 多轴无人机各种天线设备位置有什么要求 ()

- A. GPS 天线要低出机体竖直向下, WIFI 模块天线要垂直向下, 接收机两根天线互相垂直
- B. GPS 天线要高出机体竖直向上, WIFI 模块天线要垂直向下, 接收机两根天线互相垂直
- C. GPS 天线要高出机体竖直向上, WIFI 模块天线要垂直向上, 接收机两根天线互相垂直

345. 多旋翼 1.1 米轴距代表什么意思 ()

- A. 对角电机之间的半径距离为 1.1 米
- B. 相邻电机之间的直径距离为 1.1 米
- C. 对角电机之间的直径距离为 1.1 米

346. 多旋翼遥控状态下动力失效的处理办法 ()

- A. 开伞迫降
- B. 自动返航
- C. 迅速收油门

347. 无人机视距外飞行丢星怎么办 ()

- A. 降高度
- B. 升高度
- C. 自动悬停

348. 多旋翼飞行器如果重新组装后, 必须校准哪些传感器 ()

- A. 磁罗盘, 陀螺仪
- B. 电调, GPS
- C. 接收机, IMU

349. 多旋翼在测试电机转动方向最重要的安全措施 ()

- A. 拆卸电机
- B. 拆卸螺旋桨
- C. 拆卸机臂

350. 地面站, 遥控器, 飞机的通电顺序 ()

- A. 飞机电, 地面站, 遥控器
- B. 地面站, 遥控器, 飞机电
- C. 遥控器, 飞机电, 地面站

351. 常用地面站卡尔曼滤波正常值是多少（ ）

- A.正负 10 以上
- B.正负 5 以内
- C.正负 10 以内

352. 因为航拍能飞高飞远，所以在取景时对图像元素应该（ ）

- A.尽可能涵盖足够多的图像元素
- B.图像元素要复杂多样
- C.图像元素的取舍要跟航拍主题结合起来
- D.图像元素越大越好

353. 飞机飞行中通过什么与地面站连接（ ）

- A.接收机 遥控器
- B.WIFI 模块 电台
- C.飞控 GPS

354. 需要灵活操控的飞机，是选用高转速还是高扭矩电机（ ）

- A.高转速
- B.高扭矩
- C.都可以

355. 对于考试六轴，向左平移，哪种桨加速（ ）

- A.飞机右侧的一个桨加速
- B.飞机左侧的三个桨加速
- C.飞机右侧的三个桨加速

356. 保持油门不变飞机匀速上升，螺旋桨转速怎么变化（ ）

- A.增加
- B.减小
- C.不变

357. 当俯视四轴无人机逆时针转动时，各个螺旋桨的变化（ ）

- A.顺时针两个桨加速，逆时针两个桨加速
- B.顺时针两个桨加速，逆时针两个桨减速
- C.顺时针两个桨减速，逆时针两个桨加速

358. 保持油门持续爬升，电机功率会增加还是减小（ ）

- A.不变
- B.减小
- C.增加

359. 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.接收机连电池连电调连电机

- B.电池连电调连电机
- C.数传电台连电池连电调连电机

360. 在桨尖处线速度不变的情况下，减小桨叶直径，桨 根处线速度增加还是减小（ ）

- A.减小
- B.增加
- C.不变

361. 四轴飞行器和八轴飞行器的区别（ ）

- A.四轴飞行时间短，效率高。八轴更稳
- B.四轴飞行时间久，效率高。八轴更稳
- C.八轴飞行时间久，效率高。四轴更稳

362. 无人机的基本感度是什么感度（ ）

- A.磁罗盘的感度
- B.陀螺仪的感度
- C.姿态角的感度

363. 人机过于灵敏，应该调整遥控器上的什么感度（ ）

- A.飞控感度
- B.姿态感度
- C.IMU 感度

364. 真空速明显小于地速是什么原因（ ）

- A.无风
- B.逆风
- C.顺风

365. 高原地区 16*8 两叶 17*6 两叶 15*5 三叶 灵活性最好的是哪一个（ ）最省电是哪一个（ ）

- A.灵活 15*5 三叶 ； 最省电 17*6 两叶
- B.灵活 15*5 三叶 ； 最省电 16*8 两叶
- C.灵活 16*8 两叶 ； 最省电 17*6 两叶

366. 无人机怎么飞最省油或最省电（ ）

- A.匀速
- B.低速
- C.高速

367. 气压计是反映无人机的什么物理量（ ）

- A.温度
- B.高度
- C.速度

368. 电机、电调、飞控、电台，将可以直接连接的用线连接起来（ ）

- A. 电台、飞控、电调、电机
- B. 飞控、电台、电调、电机
- C. 电调、飞控、电台、电机

369. 10000mah 电池 用 1A 充电，充电倍率是多少（ ）

- A. 10C
- B. 0.1C
- C. 1.0C

370. 三种模式飞行方式中，飞控管姿态，人管位置是哪 种飞行模式（ ）

- A. 舵面遥控
- B. GPS 模式
- C. 姿态模式

371. 下面哪种连接是对的（ ）

- A. 电机、电调、IMU、电池
- B. 电机、电调、电池、IMU
- C. 电池、电调、电机

372. 高海拔地区，以下哪个尺寸的螺旋桨更适用（ ）

- A. 1835
- B. 1855
- C. 1035

373. 4S、16000 毫安时电池 1-5C 充电，充电器应设置充电电流多少安培（ ）

- A. 12
- B. 24
- C. 18

374. 遥控器设置菜单中 REV 是设置什么的（ ）

- A. 通道反向
- B. 通道行程
- C. 失控保护

375. 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. 逆风时，空速<地速
- C. 无论何时，空速+风速=地速

376. 以下关于舵面遥控(纯手动)、姿态通控、人工修正(即 GPS 模式)说法不正确的是（ ）

- A. 人工修正模式下，飞控内外回路都参与工作

- B.舵面遥控模式下,飞控内外回路都不参与工作
C.姿态遥控模式下,飞控内回路不参与工作,外回路参与工作提供位置信息

377. 电机的定子 2208 4T 1000Kv ()

- 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

378. 遥控器飞行模式设置在哪设置 ()

- A.FUNCTION(LINK)
B.SYSTEM
C.TRAINER

379. 关于无人机 GPS 天线与遥控器接收机天线的说法错误的是 ()

- A.GPS 接收卫星信号 (一般为顶视蘑菇头)
B.GPS 一般为定向天线,位于机体下方
C.接收机接收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)

380. 多轴飞行器上的天线应尽量 () 飞控和 GPS 天线安装?

- A.贴合
B.靠近
C.远离

381. 设置遥控器的某一开关为飞行模式的切换,主要通过 那个功能菜单实现 ()

- A.FUNCTION
B.Condition
C.End Point

382. 无人机作业结束后,应 ()。

- A.只需清洗喷洒系统
B.整机清洗
C.只需清洗机身

383. 关于失速,下面哪个说法是不正确的 ()

- A.机翼迎角超过临界迎角,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

384. 发动机燃油在哪里喷射 ()

- A.排气口
B.进气口
C.点火位置

385. 航空器起飞着陆时使用跑道主要取决于（ ）

- A.地面风向风速
- B.进场航迹与跑道中心延长线夹角大小
- C.机型

386. 已知某锂电池标记为 6S2P 3C，单片锂电池容量为 16000mah，则该电池最大放电电流是（ ）

- A.96A
- B.16A
- C.48A

387. 升力公式 $L=CL*\rho V^2*S$ 中，各个字母的含义分别是（ ）

- A.CL 为升力系数， ρ 是机体材料密度，V 是真空速，S 是机体迎风面积
- B.CL 为升力系数， ρ 是运行环境大气密度，V 是真空速，S 是机翼面积
- C.CL 为升力系数， ρ 是运行环境大气密度，V 是地速，S 是机体迎风面积

388. 使用独立电调的无人机，ESC 上一共有几根线？最粗的两根线连接的是？最细的三根杜邦线连什么（ ）

- A.5；电源；电机
- B.7 或 8；电源；电机
- C.7 或 8；电源；飞控

389. 植保无人机上的仪表、压力计管路和所有承压软管，应能承受（ ）规定最高工作压力的 1.5 倍的压力而无渗漏。

- A.不小于
- B.不大于
- C.等于

390. 农业无人机在进行小麦除草飞防时，常用（ ）进行。

- A.双氟磺草胺+氟氯吡啶酯
- B.阿维菌素+氟啶胺
- C.乳油

391. 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 以增加升力，从而减小诱导阻力

392. 单块电池容量为 6000mah，3S4P 电池组满电下提供的电压和容量分别为多少（ ）

- A.电压：12-6V 容量：6000mah
- B.电压：11-1V 容量：24000mah
- C.电压：12-6V 容量：24000mah

393. 遥控器显示设置都可以调节（ ）

- A.对比度、亮度、息屏时间
- B.对比度、亮度、息屏时间、单位
- C.度、息屏时间、单位

394. 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

395. 遥控器开机以后检查哪几项 ()

- A.电压、模型类型、发射制式、中立微调
- B.电压、模型名称、混控
- C.电压、混控、大小舵

396. 以下哪个英文缩写对应是错误的 ()

- A.失控保护 F-C
- B.功能设置 FUNC
- C.舵机反向 REV

397. 关于失速, 下面那个说法是不正确的 ()

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

398. 气压传感器测的是一下那个高度 ()

- A.海拔高度
- B.相对高度
- C.无线电高度

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

- A.40%至 50%; 3-8V
- B.80%; 4-7V
- C.20%; 3-2V

400. 多旋翼无人机在姿态遥控状态下, 如果现在动力失效则正确的处理方法是 ()

- A.遥控器油门保持中间略上位置
- B.接地瞬间将油门收至最小
- C.始终保持油门最大位置试图恢复动力

二、多选题

1. 航拍过程中，以下操作不正确的是（ ）
 - A. 随意飞行，无视信号塔
 - B. 保持飞行器在视距内飞行
 - C. 在人流密集区域飞行
 - D. 答案均是
2. 空机重量，是指不包含（ ）和（ ）的无人机重量
 - A. 载荷
 - B. 电机
 - C. 燃料
 - D. 电池
3. 关于锂电池的存放，下面描述正确的是（ ）
 - A. 长期不使用时，应尽量将电压保持在 3.85V 进行存放
 - B. 应满电存放，并每月对电池进行一次补充充电
 - C. 建议每月进行一次完整的充放电
 - D. 在充满电的情况下，应尽快使用
4. 下面关于多旋翼飞行器的 GPS 模式、姿态模式、手动模式，描述错误的是（ ）
 - A. 姿态模式能实现定位悬停
 - B. 手动模式依然可以实现自稳
 - C. GPS 模式智能化程度最高
 - D. 实际三个模式是传感器工作数量逐渐减少
5. 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
 - D. 增加翼展
6. 目前主流的民用无人机所采用的动力系统通常为（ ）和（ ）两种
 - A. 活塞式发动机
 - B. 涡喷发动机
 - C. 涡扇发动机
 - D. 电动机
7. 电动动力系统主要由动力电源和（ ）组成
 - A. 电池
 - B. 调速系统
 - C. 电机
 - D. 飞控

8. 世界上主控‘飞控’芯片研制厂家有（ ）

- A. 高通
- B. 三星
- C. 拓攻
- D. 英特尔

9. 目前世界上无人机的频谱使用主要集中在（ ）和（ ）波段

- A. UHF. L
- B. C
- C. VHF
- D. 任意

10. 使用 RAW 格式拍摄的优点包括（ ）

- A. 得到最佳的图片质量
- B. 可在后期更改白平衡
- C. 文件更小
- D. 后期调整空间大

11. 使用中型无人直升机巡检系统的巡检作业，程控手应在巡检作业前一个工作日（ ），并交工作负责人检查无误。

- A. 完成航线规划工作
- B. 编辑生成飞行航线
- C. 各巡检作业点作业方案
- D. 安全略

12. 根据成图精度要求，按摄影资料及地形条件可以将区域网分为（ ）

- A. 全野外布点区域网
- B. 平面区域网
- C. 高程区域网
- D. 平高区域网

13. 关于构图形式，包括下面哪些（ ）

- A. 中心点构图
- B. 对称式构图
- C. 对角线构图
- D. 三分法构图

14. 无人直升机进行输电线路巡检的主要巡检内容中对基础可见光检测内容为（ ）

- A. 塌方
- B. 护坡受损
- C. 严重污秽
- D. 回填土沉降

15. 航空摄影测量中内方位元素包括（ ）

- A. 航摄机主距
- B. 摄影中心的物方坐标
- C. 航摄影像的空间姿态
- D. 像主点的像片坐标
- E. 地面控制点

16. 无人机的通讯链路系统主要由以下几种构成（ ）

- A. 控制通讯链路
- B. 图像通讯链路
- C. 云台通讯链路
- D. 数据通讯链路

17. 飞行器高级设置中，传感器状态显示哪两个传感器（ ）

- A. IMU
- B. 指南针
- C. 气压计
- D. 红外传感器

18. 以下哪些地区可能成为临时限飞区域（ ）

- A. 监狱
- B. 核工厂
- C. 森林火灾
- D. 大型活动

参考答案：CD

19. 无人机飞行日志记录了无人机飞行时的各项飞行数据，包括（ ）

- A. 飞行姿态
- B. 飞行轨迹
- C. 飞行速度
- D. 飞行高度

20. 哪些是桨叶需要检查的项目（ ）

- A. 检查桨叶有无裂痕、磨损等缺陷
- B. 检查桨叶紧固件有无松脱或失效
- C. 云台相机整体无松动，无异响
- D. 注意保持清洁，防水、防潮、防高温

21. 遥控器需要哪些维护（ ）

- A. 检查遥控器外观整洁无划痕、无凹陷、无畸变等损坏情况
- B. 检查遥控器天线有无裂纹、变形、脱落等缺陷
- C. 检查遥控器充电口表面整洁无划痕
- D. 保持电调干燥，避免进水

22. 无人机启动电机的操作是（ ）

- A. 内八字打杆
- B. 外八字打杆
- C. 两个杆都向上
- D. 两个杆都向下

23. 如果指南针出现异常，以下解决方案正确的是（ ）

- A. 继续飞行
- B. 远离室内、房顶、桥梁等地磁干扰较大区域
- C. 出现异常时随时随地进行及时校准
- D. 在船上、山中进行飞行作业，需在岸边、山下完成指南针校准

24. 无人机在冬季起飞等待时间长或飞行中突然掉电的解决方案包括（ ）

- A. 低温环境下，提前对电池保温，以缩短预热时间
- B. 使用循环次数较少的电池进行作业
- C. 可将电池外包裹保温材料如保温棉
- D. 降低飞行速度，提高电池报警电压

25. 作业结束后发现所有的照片很“模糊”，原因可能是（ ）

- A. 相机快门速度过低导致出现运动模糊
- B. 镜头对焦错误
- C. 相机快门速度过高
- D. 光圈数值设置过小

26. 关于航测中设置相机参数的做法，正确的是（ ）

- A. ISO 数值设置越低越好
- B. 快门速度越慢越好
- C. 光圈数值尽可能的大
- D. 结合拍摄时的光线条件设置

27. 下列属于巡检任务结束后，导出数据操作的是（ ）

- A. 选择使用数据线连接机身直接导出数据到电脑硬盘中
- B. 取出机身内存卡
- C. 使用读卡器连接电脑
- D. 导出并保存数据

28. 下列属于电网巡检报告内容的是（ ）

- A. 被巡设备的基本情况
- B. 巡检线路示意图
- C. 精细化巡检缺陷统计表
- D. 隐患缺陷情况

29. 下列关于图像分析及命名的说法，正确的有（ ）

- A. 每张图像只标注并描述一条缺陷

- B. 每张图像可以标注并描述存在的多条缺陷
- C. 图像分析工作应尽快完成(一般 3 个工作日内)
- D. 不需要将图像重新命名

30. 无人机巡检数据整理主要包括哪些 ()

- A. 无人机巡检数据导出
- B. 无人机巡检图片拍摄
- C. 无人机巡检数据重新命名
- D. 无人机巡检数据分类储存

31. 关于机体检查, 描述正确的有哪些 ()

- A. 检查螺旋桨是否有污损, 如发现污损请及时清理或更换
- B. 检查电机温度, 如发现某一电机温度相较于其他电机明显较高, 检查电机是否转动正常
- C. 检查相机及视觉系统摄像头是否有污渍, 如有请及时清理
- D. 以上说法都不对

32. 关于电池检查, 描述正确的有哪些 ()

- A. 检查电池是否产生鼓包, 如产生较大鼓包不建议在此使用此电池。
- B. 检查电池温度, 温度过高需给电池降温。
- C. 使用电池管家充电时, 会首先对剩余电量最多的智能飞行电池进行充电。充满该电池后, 则依次对剩余电量更多的电池进行充电。
- D. 电池管家状态指示灯绿灯常亮且智能飞行电池指示灯全部熄灭表示充电完成, 完成后可取下对应接口上的智能飞行电池。

33. 任务信息及调用, 飞行检查, 注意以下哪几个参数 ()

- A. 飞行速度
- B. 返航高度
- C. 指南针状态
- D. 摇杆模式

34. 根据任务要求设置的飞行参数有哪些 ()

- A. 高度
- B. 开始动作
- C. 速度
- D. 拍摄模式

35. 关于高度相关设置, 描述正确的有哪些 ()

- A. 若在被摄面起飞则设置为 0m, 若高于被摄面 10 米起飞则设置为-10m
- B. 再设置相对起飞点高度, 若被摄面相对起飞点高度为 0m, 则设置 159m。
- C. 若被摄面相对起飞点高度为-10m, 则设置 149m。
- D. 注意在飞控参数设置中限高设置中的高度要高于相对起飞点高度。

36. 精细化巡检的到位标准, 描述正确的有哪些 ()

- A. 杆塔全貌拍摄要求：从小号侧拍摄杆塔全貌
- B. 塔头拍摄要求：从线路大、小号侧拍摄塔头全貌
- C. 地线拍摄要求：耐张（垂悬）：近似垂直地线方向拍摄
- D. 绝缘子拍摄要求：近似垂直导线方向拍摄，每张照片均应包括所有线夹、金具螺栓，且每串不少两片绝缘子

37. 影像的判读标志包括（ ）

- A. 形状
- B. 大小
- C. 色调
- D. 图案

38. 精细化巡检的到位标准注意事项，描述正确的是（ ）

- A. 拍摄部位的井字形画面分布情况；
- B. 拍摄画面是否有过爆现象（可通过直方图评判）；
- C. 拍摄画面细节是否清晰可见、画面距离是否过远、过近等；
- D. 拍摄画面是否有拖影。

39. 关于桥梁巡检需要拍摄的结构细节照片，正确的是哪些（ ）

- A. 桥梁整体
- B. 桥身上部结构
- C. 桥面结构
- D. 内部结构

40. 关于导线与地线，描述正确的有哪些（ ）

- A. 导线是架空输电线路的重要组成元件，它通过绝缘子串组悬挂在杆塔上，用于输送电能
- B. 常用的导线材料有铜、铝、铝镁合金和钢。
- C. 地线是在某些杆塔或所有杆塔上接地的导线，通常悬挂在导线上方，对导线构成一保护角
- D. 当雷击杆塔时，雷电流可以通过避雷线分流一部分，从而提高塔顶电位，提高耐雷水平

41. 按适用环境温度, 无人直升机巡检系统分为（ ）

- A. 普通型
- B. 高温型
- C. 低温型
- D. 极低温型、特殊型

42. 无人机巡检的定义是，以无人机为平台，搭载可见光、红外、紫外灯任务传感器，对（）进行巡视和检测。

- A. 线路本体
- B. 附属设施
- C. 线路通道
- D. 杆塔本身

43. 当多旋翼无人机动力电机发生堵转现象时，我们可以采取（ ）办法去处理。

- A. 更换电机
- B. 更换电调
- C. 更换飞控
- D. 电机与电调连接线检修

44. 一架四旋翼无人机，在空中飞行时，其中一个轴电机停转，飞机会（ ）

- A. 不受影响继续飞行
- B. 飞机高频抖动
- C. 翻跟头炸机
- D. 旋转

45. 关于拍摄后的数据备份与校验，下列说法正确的是（ ）

- A. 把存储卡内的拍摄数据备份至硬盘
- B. 生成相关的数据分析表
- C. 详细地记录数据的信息、容量和数量
- D. 出现错误文件及时反馈给工作人员

46. 哪些情况下，需要进行指南针校准（ ）

- A. APP 提示“磁场受扰”
- B. 无人机正常飞行
- C. 长时间不使用
- D. 距离之前飞行区域较远

47. 喷洒类型，分为哪几种类型（ ）

- A. 定点喷洒
- B. 连续喷洒
- C. 自动化喷洒
- D. 以上说法都不对

48. 关于重叠率，相关描述正确的是（ ）

- A. 从保障重叠率考虑，实际拍摄时应确保飞行器与地面相对高度一致
- B. 如果被拍摄地区存在高低变化，那实际重叠率也会产生变化
- C. 一般要求航线重叠率达到 80%，旁向重叠率达到 70%
- D. 飞行方向被称之为旁向重叠率、左右方向的被称之为航向重叠率

49. 定点喷洒模式，支持哪几种航线类型（ ）

- A. 自动等距
- B. 自动树心
- C. 半自动
- D. 手动

50. 电塔局部数据如何采集，描述正确的有哪些（ ）

- A. 需要拍摄的局部细节为“挂点”
- B. 挂点具体可以分为“绝缘子挂点”与“地线挂点”

- C. 除挂点外，还需要拍摄“导线”与“绝缘子串”
- D. “绝缘子串”一般分为悬垂串与耐张串两种

51. 导线巡检方法，描述正确的有哪些（ ）

- A. 无人机应位于导线的斜上方
- B. 云台角度调整为 15° 至 45° 之间，无人机的整体视角应相对导线呈仰视状态。
- C. 优先选取与导线颜色反差较大的景观作为飞行背景。
- D. 垂直高度 2-4 米左右，水平距离保持 1-2 米之间

52. 关于电塔整体数据采集的描述，正确的是（ ）

- A. 在塔高以上高度，正面俯视拍摄电塔全貌，要求能够清晰分辨塔材和杆塔角度
- B. 从杆塔斜上方拍摄，俯视能够完整看到杆塔塔头
- C. 在略低于塔头的高度，仰视拍摄，能够看到除塔头及塔基全貌
- D. 正面或侧面向，俯视能够看清塔基附近地面情况

53. 关于巡检飞行逻辑，正确的是哪些（ ）

- A. 先在远距离拍摄目标物体整体（顶-正-左-背-右）五面视图
- B. 再按照统一顺序，从右到左从下到上，贴近拍摄目标物体的细节
- C. 拍摄时，优先保证飞行路线安全，其次保证用时最短，效率最高
- D. 如果拍摄多个相同物体，需要保证所有图片的拍摄循序相同，便于拍摄后整理

54. 悬垂串的巡检方法里面，云台角度哪些属于在合适范围内（ ）

- A. 0
- B. 20
- C. 44
- D. 60

55. 常见的景别（取景范围），包括下面哪些（ ）

- A. 夜景
- B. 远景
- C. 全景
- D. 特写

56. 常见的构图技法，包括下面哪些（ ）

- A. 中心点构图
- B. 平行构图
- C. 对角线构图
- D. 井字形构图

57. 关于光的方向，相关描述正确的是（ ）

- A. 正面投向被摄体的光为顺光，其投射方向和拍摄方向相同
- B. 从侧面投向被摄体的光为侧光
- C. 背面投向被摄体的光为逆光，其投射方向和拍摄方向相对
- D. 从被摄体正上方投射的光线为顶光，正午的阳光是最常见的顶光环境

58. 关于航拍运镜镜头手法，描述正确的是（ ）

- A. 无人机沿着机头朝向，前进飞行的镜头可以统称为前进镜头
- B. 上升与下降镜头即在无人机上升或下降过程中拍摄的画面
- C. 旋转镜头是指无人机镜头围绕被摄主体进行环绕拍摄的方式
- D. 横移镜头是指操控无人机向上或向下垂直飞行而拍摄的画面

59. 无人机机身，常用内六角盘头螺帽的螺丝，如拧滑丝后，可以采取（ ）正规办法处理

- A. 螺丝刀头放入螺帽内，滴胶，等凝固后，再拧。
- B. 螺帽切割为一字口，用一字螺丝刀拧下。
- C. 电钻使用比螺丝尺寸小的钻头，取下螺丝。
- D. 钳子捏住螺丝帽，拧下螺丝。

60. APM 飞控（ ）飞行控制模式带有姿态稳定

- A. ALT HOLD
- B. Loiter
- C. Stabilize

61. 关于无人机显示画面的相关描述，正确的有（ ）

- A. 当无人机距离障碍物 1 米、障碍物高宽 1 米、高 1 米时，其拍摄出来的影像占据显示屏的 72% 画面。
- B. 当无人机距离障碍物 2 米、障碍物高宽 2 米、高 2 米时，其拍摄出来的影像占据显示屏的 22% 画面。
- C. 当无人机距离障碍物 3 米、障碍物高宽 3 米、高 3 米时，其拍摄出来的影像占据显示屏的 10% 画面。
- D. 以上说法都不对

62 关于 FPV 环绕刷锅飞行，描述不正确的有（ ）

- A. 观察兴趣点目标位置不能始终保持在原来位置，并且兴趣点目标的大小基本保持不变。
- B. 观察兴趣点目标位置始终保持在原来位置，并且兴趣点目标的大小不能基本保持不变。
- C. 观察兴趣点目标位置始终保持在原来位置，并且兴趣点目标的大小基本保持不变。
- D. 观察兴趣点目标位置不能始终保持在原来位置，并且兴趣点目标的大小不能基本保持不变。

63. 关于 FPV 环绕刷锅飞行，描述正确的有哪些（ ）

- A. 机尾始终朝向圆心目标
- B. 机头始终朝向圆心目标
- C. 左摇杆向左推动，右摇杆向左推动
- D. 以一定直径完美圆形航线飞行

64. 基础的视频航拍运镜练习，包括下面哪些（ ）

- A. 前进下降
- B. 渐远拉升
- C. 正扣自旋上升/下降
- D. 横移前进拉升

65. 无人机链路系统主要威胁来源有()。

- A. 电磁干扰威胁
- B. 信息截获威胁
- C. 欺骗反制威胁

66. 不选择下面哪些构图能让画面增添动势，加强感染力，更吸引观众的目光()

- A. 中心点构图
- B. 对称式构图
- C. 对角线构图
- D. 三分法构图

67. 下面哪些不属于，航拍画面可以让观众的目光从具体的事物逐渐扩展到大的环境，也是从叙事转向情绪的一种航拍运镜手法()

- A. 前进下降
- B. 渐远拉升
- C. 正扣自旋上升/下降
- D. 横移后退拉升

68. 螺旋桨的副作用有()

- A. 进动
- B. 反作用力矩
- C. 滑流的扭转
- D. 不对称拉力

69. 关于通电后智能电池检查，描述正确的有()

- A. 智能电池一般出厂就是好的，不用过多检查
- B. 在关闭状态下，先短按电源开关一次，再长按电源开关2 秒以上
- C. 电池开启时，电源指示灯为绿灯常亮
- D. 对于大于100次的电池要减少作业时间，提高电池报警值

70. 关于调整曝光值，描述正确的有()

- A. 将镜头调整至-90°，起飞飞机并查看地面曝光是否合适，记录下光圈值。
- B. 调整镜头俯仰并旋转或移动飞机，查看其他地物曝光是否合适
- C. 注意不要将天空出现在画面中，记录光圈值
- D. 曝光值默认就行，不用过多调整

71. 作业前检查表，一般包括下面哪些项()

- A. 环境勘察及准备
- B. 开箱检查
- C. 航线检查
- D. 作业基本信息

72. 关于展开天线的操作，描述正确的有()

- A. 天线展开根据实际情况，有时不用展开
- B. 遥控器的信号发射是以天线为中心进行全向发射
- C. 在使用时一定要展开天线，保持正确的角度
- D. 切勿将天线方向垂直指向无人机

73. 关于安装 RTK 高精度定位模块，描述正确的有哪些（ ）

- A. RTK 作用可以忽略不计，可装可不装
- B. 遥控器电量应充足，避免在一颗灯闪烁的情况下作业
- C. 天线应展开，并且正确朝向飞行器
- D. 摇杆模式是自己平常所使用的模式

74. 关于摄影测量技术，描述正确的是（ ）

- A. 无人机进行摄影测量，大大减少了价格成本
- B. 通过摄影将三维物理世界转变为二维影像
- C. 再由二维影像获取三维空间数据的技术
- D. 通过对拥有同一特征点的三张以上的照片进行三角测量

75. 关于像素尺寸及分辨率，描述正确的有（ ）

- A. 在相同地面影像分辨率下像素数量越多，单张拍摄覆盖的面积越大
- B. 大像元尺寸会提高相机的宽容度及暗光下的成像效果
- C. 使用相同尺寸的传感器像素数量越多像素（像元）尺寸越小
- D. 大像元尺寸会减弱相机的宽容度及暗光下的成像效果

76. 关于高精度云台相关描述，正确的有（ ）

- A. 高精度云台是实现精准测量的唯一条件
- B. 高精度云台是获取像片准确姿态数据的前提
- C. 将云台数据与飞行器姿态数据结合就能推算准确的像片姿态数据
- D. 高精度三轴云台可精确控制相机角度，减少了像片的旋偏角

77. 关于测绘相机的特点，正确的有（ ）

- A. 像素数量多，像元尺寸大
- B. 高精度云台
- C. 机械快门并有较高的快门速度
- D. 拍照间隔短

78. 关于航测无人机飞行平台的特点，正确的有（ ）

- A. 高精度定位
- B. 位置转换系统
- C. 长航时
- D. 飞行难度大

79. 关于任务分析里面的地理概况，正确的是（ ）

- A. 我们需要了解到测区范围为省市县乡镇等
- B. 可以通过卫星地图查看有无机场及其它重要设施

- C. 确认测区环境，查询是否具备空域条件
- D. 测区内有无限飞区，提前做好空域申请及飞行解禁工作

80. 单次作业面积要考虑以下哪些因素（ ）

- A. 作业类型
- B. 无人机续航时间
- C. 照片数量及控制距离
- D. 作业人数

81. 关于规划起降点的相关描述，正确的有（ ）

- A. 任务区域进行分割
- B. 准备飞行器及电池
- C. 起降点的具体参数要求
- D. 划分起降场地

82. 关于作业前准备的任务需求，包含下面哪些（ ）

- A. 确认任务区域
- B. 确认任务人数
- C. 确认任务要求
- D. 确认任务时间

83. 在初步确认作业器材后，要根据测区的实际地理环境完成下面哪些工作（ ）

- A. 作业区域划分
- B. 起降场地选择
- C. 应急预案制定
- D. 测区环境报告

84. 关于拍摄的曝光参数，描述正确的有（ ）

- A. 清晰度
- B. ISO
- C. 快门（Shutter）
- D. 光圈（Aperture）

85. 关于快门的相关描述，正确的有（ ）

- A. 由快门时间，会产生运动模糊，使拍摄物体模糊变形
- B. 要保证较好的精度，一般情况下运动模糊要小于 0.5 倍的 GSD。
- C. 光圈数值设置尽可能的小（较大的光圈），快门数值尽可能的大
- D. 可选用光圈优先（S）模式，保证快门速度

86. 关于飞行参数，包含下面的哪些项（ ）

- A. 飞行高度
- B. 重叠率
- C. 飞行速度
- D. 主航线角度

87. 关于巡检无人机在河道方面应用场景，正确的有（ ）

- A. 河流水质监测维护
- B. 河道信息定期维护
- C. 自动巡检远程控制
- D. 巡检航线实时管理

88. 关于巡检无人机在电力方面应用优势，正确的有（ ）

- A. 远程操作步骤繁琐
- B. 可全方位拍摄输电线路情况
- C. 迅速且高效的对目标位置进行观察取证
- D. 无需长时间停留

89. 巡检无人机的应用场景都有哪些（ ）

- A. 路桥
- B. 电力
- C. 油气
- D. 应急

90. 当飞行器丢失遥控器信号后，飞行器的自主飞行方案有（ ）

- A. 悬停
- B. 返航
- C. 上升
- D. 下降

91. 植保无人机作业时禁止穿进行作业（ ）

- A. 短裤
- B. 口罩
- C. 拖鞋
- D. 防护服

92. 植保无人机起飞前检查项目包括（ ）

- A. 确认摇杆模式
- B. 遥控与电池电量
- C. 机臂已展开
- D. 螺旋桨已展开

93. 植保无人机运输过程中可以实现人车分离的车型是（ ）

- A. 微型车
- B. 面包车
- C. 货车
- D. 皮卡

94. 植保无人机由（ ）共同构成。

- A. 飞控系统
- B. 飞行平台
- C. 链路系统
- D. 负载系统

95. 无人机由（ ）等共同构成，三个系统共同实现了无人机各种运用功能。

- A. 飞控系统
- B. 动力系统
- C. 链路系统
- D. 喷洒系统

96. 飞行控制系统一般主要由（ ）构成。

- A. 主控单元
- B. 惯性测量单元
- C. 全球定位系统
- D. 磁罗盘模块

97. 多旋翼无人机的动力系统由（ ）等共同构成。

- A. 电池
- B. 电子调速器
- C. 电机
- D. 螺旋桨

98. 关于全自主作业模式执行作业作物越浓密、作物越高、病虫害严重时做法正确的是（ ）

- A. 增加每亩地喷洒药液量
- B. 降低每亩地喷洒药液量
- C. 增加无人机飞行速度
- D. 降低无人机飞行速度

99. 充电时应尽量放置在（ ）的环境当中。

- A. 通风
- B. 恒温
- C. 不受阳光直射
- D. 干燥

100. 燃油充电站总体由（ ）构成。

- A. 化油器
- B. 发动机
- C. 磁电机
- D. 电源模块