

甘肃省普通高校专升本（装备二类）无人机概论：选择题（一）

选择题

1. [单选]

近程无人机活动半径在（ ）。

- (A) 小于15km (B) 15~50km
(C) 200~800km



2. [单选]

超近程无人机活动半径在（ ）以。

- (A) 15km (B) 15~50km
(C) 50~200km



3. [单选]

中程无人机活动半径为（ ）。

- (A) 50~200km (B) 200~800km
(C) >800km



4. [单选]

超低空无人机任务高度一般在（ ）之间。

- (A) 0~100m (B) 100~1000m
(C) 0~50m



5. [单选]

无人机系统飞行器平台主要使用的是（ ）空气的动力驱动的航空器。

- (A) 轻于 (B) 重于
(C) 等于



6. [单选]

（ ）航空器平台构造通常包括机翼、机身、尾翼和起落架等。

- (A) 单旋翼 (B) 多旋翼
(C) 固定翼



7. [单选]

微型无人机是指（ ）。

- (A) 空机质量小于等于7千克的无人机 (B) 质量小于7千克的无人机
(C) 质量小于等于7千克的无人机



8. [单选]

轻型无人机是指（ ）。

- (A) 质量大于等于7千克，但小于116千克的无人机，且全马力平飞中，校正空速小于100千米/小时〔55海里/小时〕，升限小于3000米
(B) 质量大于7千克，但小于等于116千克的无人机，且全马力平飞中，校正空速大于100千米/小时〔55海里/小时〕，升限大于3000米
(C) 空机质量大于7千克，但小于等于116千克的无人机，且全马力平飞中，校正空速小于100千米/小时〔55海里/小时〕，升限小于3000米



9. [单选]

大型无人机是指（ ）。

- (A) 空机质量大于5,700千克的无人机
- (C) 空机质量大于等于5,700千克的无人机

(B) 质量大于5,700千克的无人机



10. [单选]

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
- (C) 电动机

(B) 涡扇发动机



11. [单选]

活塞发动机系统常采用的增压技术主要是用来()。

- (A) 提高功率
- (C) 增加转速

(B) 减少废气量



12. [单选]

电动力系统主要由动力电机、动力电源和()组成。

- (A) 电池
- (C) 无刷电机

(B) 调速系统



13. [单选]

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
- (C) 中高空长航时无人机

(B) 高空长航时无人机/无人战斗机



14. [单选]

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
- (C) 任务信息收集与传递

(B) 导航控制



15. [单选]

不属于无人机飞控子系统所需信息的是()。

- (A) 经/纬度
- (C) 空速

(B) 姿态角



16. [单选]

不应属于无人机飞控计算机任务畴的是()。

- (A) 数据中继
- (C) 自主飞行控制

(B) 姿态稳定与控制



17. [单选]

无人机通过()控制舵面和发动机节气门来实现无人机控制。

- (A) 伺服执行机构
- (C) 脚踏

(B) 操纵杆



18. [单选]

无人机电气系统中电源和()两者组合统称为供电系统。

- (A) 用电设备
- (C) 供电线路

(B) 配电系统



19. [单选]

无人机搭载任务设备重量主要受限制于()。



- (A) 空重 (B) 载重能力
(C) 最大起飞重量

20. [单选]

无人机配平的主要考虑是 () 沿纵轴的前后位置。

- (A) 气动焦点 (B) 发动机
(C) 重心

21. [单选]

大型无人机计算装载重量和重心的方法主要有：计算法、图表法和 ()。

- (A) 试凑法 (B) 查表法
(C) 约取法

22. [单选]

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

23. [单选]

无人机地面站系统不包括 p41

- (A) 机载电台 (B) 无人机控制站
(C) 载荷控制站

24. [单选]

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

25. [单选]

地面站地图航迹显示系统可为无人机驾驶员提供飞行器 () 等信息。

- (A) 飞行姿态 (B) 位置
(C) 飞控状态

26. [单选]

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

27. [单选]

无人机系统通讯链路主要包括：指挥与控制〔C&C.〕，()，感知和躲避〔S&A.〕三种。

- (A) 空通管制〔A.TC.〕 (B) 电子干扰
(C) 无线电侦察

28. [单选]

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

29. [单选]

以下不是导航飞控系统组成局部的是 ()。



- (A) 传感器 (B) 电台
(C) 执行机构

30. [单选]

导航子系统功能是向无人机提供()信息,引导无人机沿指定航线平安、准时、准确的飞行。

- (A) 高度、速度、位置 (B) 角速度
(C) 角加速度



31. [单选]

()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



32. [单选]

飞控子系统必须具备的功能为:()。

- (A) 无人机姿态稳定与控制,无人机飞行管理,应急控制
(B) 无人机飞行管理,与导航子系统协调完成航迹控制,信息收集与传递
(C) 无人机起飞与着陆控制,无人机飞行管理,信息收集与传递



33. [单选]

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



34. [单选]

无人机电气系统一般包括()3个局部。

- (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



35. [单选]

()两者组合统称为供电系统。

- (A) 电缆和配电 (B) 电源和电缆
(C) 电源和配电



36. [单选]

()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。P35

- (A) 配电系统 (B) 电源
(C) 供电系统



37. [单选]

()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。P40

- (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



38. [单选]

()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和数据接收。

- (A) 指挥处理中心 (B) 无人机控制站
(C) 载荷控制站



39. [单选]

() 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



40. [单选]

() 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



41. [单选]

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



42. [单选]

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进气压力转台工作



43. [单选]

活塞发动机混合气过富油燃烧将引起()的问题。

- (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



44. [单选]

以下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



45. [单选]

无人的发动机采用重力供油系统但装有增压泵，主要是为了()。

- (A) 减少油箱的剩余燃油 (B) 保证大速度巡航的用油
(C) 保证爬升、下降及其它特殊情况下的正常供油



46. [单选]

无人机燃油箱通气目的之一是()。

- (A) 通气增大供油流量 (B) 保证向发动机正常供油
(C) 通气减小供油流量



47. [单选]

汽化器式活塞发动机在何时容易出现汽化器回火现象()。

- (A) 热发动起时 (B) 油门收的过猛
(C) 寒冷天气第一次起时



48. [单选]

二冲程活塞汽油发动机应使用何种润滑油()。

- (A) 2T机油 (B) 4T机油
(C) 汽车机油



49. [单选]

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



50. [单选]

对于带襟翼无人机，放下襟翼，飞机的失速速度将()。
(A) 增大 (B) 减小
(C) 不变



51. [单选]

一样迎角，飞行速度增大一倍，阻力增加约为原来的()。
(A) 一倍 (B) 二倍
(C) 四倍



52. [单选]

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



53. [单选]

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



54. [单选]

无人机驾驶员操纵副翼时，飞行器将绕〔滚转运动〕
(A) 横轴运动 (B) 纵轴运动
(C) 立轴运动



55. [单选]

无人机飞行员操纵升降舵时，飞行器将绕〔俯仰〕
(A) 横轴运动 (B) 纵轴运动
(C) 立轴运动



56. [单选]

无人机飞行员操纵方向舵时，飞行器将绕〔偏航〕
(A) 横轴运动 (B) 纵轴运动
(C) 立轴运动



57. [单选]

舵面遥控状态时，平飞中向右稍压副翼杆量，无人机〔右转〕
(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



58. [单选]

舵面遥控状态时，平飞中向前稍推升降舵杆量，飞行器的迎角〔低头〕
(A) 增大 (B) 减小
(C) 先减小后增大



59. [单选]

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〔抬头〕



- (A) 增大
- (C) 先增大后减小

(B) 减小

60. [单选]

飞机的下滑角是

- (A) 升力与阻力的夹角
- (C) 阻力与重力的夹角

(B) 飞行轨迹与水平面的夹角



61. [单选]

使飞机获得最大下滑距离的速度是〔飞机处于有利速度时总阻力最小〕

- (A) 最大下滑速度
- (C) 下滑有利速度

(B) 失速速度



62. [单选]

下滑有利速度使

- (A) 飞机下滑阻力最小
- (C) 飞机下滑升力最大

(B) 飞机下滑角最大



63. [单选]

用下滑有利速度下滑，飞机的〔对应于最大升阻比的下滑称为最有利下滑，此时下滑角最小，下滑水平距离最长。〕

- (A) 升阻比最大
- (C) 下滑角最大

(B) 升力最大



64. [单选]

在定高直线飞行中，下面关于飞机升力的说法，正确的选项是：()。

- (A) 空速小时必须减小迎角，以产生适当的升力来保持高度
- (B) 空速大时必须减小迎角，以产生适当的升力来保持高度
- (C) 空速大时必须增大迎角，以产生适当的升力来保持高度



65. [单选]

关于平凸翼型的剖面形状，下面说确的是：〔上弯下平〕

- (A) 上下翼面的弯度一样
- (C) 机翼上外表的弯度大于下外表的弯度

(B) 机翼上外表的弯度小于下外表的弯度



66. [单选]

空速适度减小时，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
- (C) 减小迎角，以保持阻力不变

(B) 增大迎角，以保持升力不变



67. [单选]

根据机翼的设计特点，其产生的升力来自于()。

- (A) 机翼上下外表的正压强
- (C) 机翼下外表的正压和上外表的负压

(B) 机翼下外表的负压和上外表的正压



68. [单选]

飞机转弯的向心力是()。

- (A) 飞机的拉力
- (C) 飞机升力的水平分力

(B) 方向舵上产生的气动力



69. [单选]

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



70. [单选]

偏转副翼使飞机转弯时，两翼的阻力是（ ）。

- (A) 侧机翼阻力大 (B) 外侧机翼阻力大
(C) 相等



71. [单选]

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



72. [单选]

偏转副翼使飞机右转弯时，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) 向左压杆



73. [单选]

飞机转弯时，坡度有继续增大的倾向，原因是（ ）。

- (A) 转弯外侧阻力比例的大 (B) 转弯外侧升力比例的大
(C) 转弯外侧阻力比例的小



74. [单选]

飞机坡度增大，升力的垂直分量（ ）。

- (A) 增大 (B) 减小
(C) 保持不变



75. [单选]

飞机坡度增大，升力的水平分量（ ）。

- (A) 增大 (B) 减小
(C) 保持不变



76. [单选]

载荷因子是（ ）。

- (A) 飞机拉力与阻力的比值 (B) 飞机升力与阻力的比值
(C) 飞机承受的载荷 [除重力外] 与重力的比值



77. [单选]

飞机转弯时，为保持高度需要增大迎角，原因是（ ）。

- (A) 保持升力垂直分量不变 (B) 用以使机头沿转弯方向转动
(C) 保持升力水平分量不变



78. [单选]

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



79. [单选]

无人机驾驶员舵面遥控操纵飞机时（ ）。



- (A) 拉杆飞机转入下降
- (C) 推杆飞机转入下降

(B) 推油门飞机转入下降

80. [单选]

飞机水平转弯，坡度增大，失速速度（水平转弯迎角必须增大来保持高度）（ ）。

- (A) 减小
- (C) 增大

(B) 保持不变，因为临界迎角不变



81. [单选]

飞机失速的原因是（每次失速的直接原因是迎角过大）（ ）。

- (A) 飞机速度太小
- (C) 飞机迎角超过临界迎角

(B) 飞机速度太大



82. [单选]

如飞机出现失速，飞行员应（ ）。

- (A) 立即蹬舵
- (C) 立即拉杆

(B) 立即推杆到底



83. [单选]

飞机发生螺旋现象的原因是（ ）。

- (A) 飞行员方向舵操纵不当
- (C) 飞机失速后机翼自转

(B) 飞行员压杆过多



84. [单选]

飞机发生螺旋后，最常规的制止方法是（ ）。

- (A) 立即推杆到底改出失速
- (C) 立即加大油门增速

(B) 立即向螺旋反方向打舵到底制止滚转



85. [单选]

从机尾向机头方向看去，顺时针旋转螺旋桨飞机的扭距使飞机（ ）。

- (A) 向下低头
- (C) 向上抬头

(B) 向左滚转



86. [单选]

飞机在地面效应区时，引起的气动力变化是（ ）。

- (A) 升力增大、阻力减小
- (C) 升力增大、阻力增大

(B) 升力减小、阻力增大



87. [单选]

飞机着陆进入地面效应区时，将（ ）。

- (A) 出现短暂的机头上仰变化
- (C) 需要增大迎角以保持一样的升力系数

(B) 经历诱导阻力减小的过程，需要减小动力



88. [单选]

具有正静安定性的飞机，当受到扰动使平衡状态变化后，有（ ）。

- (A) 回到原平衡状态的趋势
- (C) 保持偏离后的平衡状态

(B) 继续偏离原平衡状态的趋势



89. [单选]

具有负静安定性的飞机，当受到扰动使平衡状态变化后，有（ ）。



(A) 回到原平衡状态的趋势

(B) 继续偏离原平衡状态的趋势

(C) 保持偏离后的平衡状态的趋势

90. [单选]

飞机从已建立的平衡状态发生偏离, 假设(), 那么飞机表现出正动安定性。

(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



91. [单选]

飞机从已建立的平衡状态发生偏离, 假设(), 那么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



92. [单选]

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



93. [单选]

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



94. [单选]

飞机迎角增大, 压力中心的位置会()。

(A) 前移

(B) 后移

(C) 保持不变



95. [单选]

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



96. [单选]

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



97. [单选]

常规布局的飞机, 机翼升力对飞机重心的力矩常为使飞机机头的()力矩。(重心在主机翼升力作用点前, 尾翼为了平衡下压, 常规布局小于鸭式布局的原因)

(A) 上仰

(B) 下俯

(C) 偏转



98. [单选]

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



99. [单选]

重心靠前, 飞机的纵向安定性()。



- (A) 变强
- (C) 不受影响

(B) 减弱

100. [单选]

重心靠后，飞机的纵向安定性()。

- (A) 变强
- (C) 不受影响

(B) 减弱

