

# 无人机驾驶员

## 一、单项选择题

1. 诚信的核心定义是( )。  
A、诚实守信, 言行一致  
B、隐瞒真相, 以求自保  
C、利用他人信任进行欺骗  
D、只在必要时说实话
2. 山区飞行时, 无人机驾驶员需要特别注意的是( )。  
A、空气湿度  
B、地形起伏  
C、航空燃料的类型  
D、机载设备的颜色
3. 在安防无人机执行安防作业场景中, 为确定航线的飞行高度应( )。  
A、根据地形地图确定  
B、根据无人机的最大飞行高度确定  
C、根据目标区域的建筑物高度确定  
D、根据气象条件确定
4. 安防在无人机紧急返航时, ( )方式最为可靠。  
A、惯性导航  
B、GPS 导航  
C、视觉导航  
D、电子罗盘导航
5. 安防无人机在绘制紧急规避航线时, 应优先考虑避开( )障碍物。  
A、高楼大厦  
B、电力线路  
C、树木  
D、气象条件
6. 安防无人机在绘制紧急返航航线时, ( )的因素是最重要的。  
A、航线高度  
B、航线安全性  
C、航线位置  
D、航线弯曲程度
7. 安防无人机在紧急降落点的选择应该考虑的是( )。  
A、空气质量和风向  
B、地形和障碍物  
C、无人机的品牌  
D、所在地区的法律法规
8. 安防无人机航线规划会因为( )而被终止。  
A、航班数量过多  
B、航线不再经济可行  
C、航线风景优美  
D、航线的合理性
9. 在安防飞行任务中, ( )更注重实时性。  
A、跟车追踪  
B、人员搜索  
C、消防演习  
D、事件应急响应
10. 在安防飞行任务中, ( )通常与非法活动和恐怖主义有关。  
A、民用航空器  
B、军用航空器  
C、无人机  
D、非法航空器
11. 在劝导疏散安防飞行任务计划中, ( )通常对任务执行效果影响最大。  
A、通信设备  
B、导航设备  
C、侦查设备  
D、救援设备
12. 在制定常态化安防飞行任务计划时, 应该考虑( )。  
A、天气状况和风力  
B、无人机的挂载类型  
C、操作员的身体状况  
D、飞行任务的时间限制
13. 临时性安防飞行任务计划的制定目的是( )。  
A、确定飞行任务的时间和地点  
B、确保飞行任务的安全性和有效性  
C、分配飞行任务的责任和职责  
D、评估飞行任务的成果和效果
14. ( )天气对安防飞行作业任务影响最大。  
A、晴天  
B、风速  
C、阴天  
D、无云
15. 在安防飞行作业任务中, ( )对无人机飞行任务影响最大。  
A、民用航空法规  
B、知识产权法规  
C、环境保护法规  
D、劳动法规
16. 在无人机安防飞行作业中, ( )更适合进行人工建筑信息收集。  
A、定点悬停  
B、跟随模式  
C、路径规划  
D、自由飞行
17. 在安防飞行作业任务中, ( )通常用于设施设备信息收集。  
A、遥感设备  
B、导航设备

- C、无线电通信设备                      D、设备维护记录

18. 在无人机安防飞行作业中, ( )通常负责管理主体报备信息的审核。  
A、民航局                      B、公安局                      C、国土资源局                      D、交通运输局

19. 在无人机安防飞行作业中, ( )更适合用于工作量分析。  
A、专家评估法                      B、历史数据法                      C、模拟实验法                      D、工作量计算法

20. 在安防飞行作业任务中, ( )对任务执行效果影响最大。  
A、成本效益分析                      B、风险评估  
C、任务执行时间预测                      D、技术难度评估

21. ( )的人工建筑对安防无人机通信信号影响最大。  
A、钢筋混凝土建筑                      B、木结构建筑  
C、玻璃幕墙建筑                      D、砖石建筑

22. 在以下现场生产生活设施中, 安防无人机执行任务风险最高的是( )。  
A、广场                      B、加油站                      C、公园                      D、停车场

23. 在以下飞行工具性能中, 对安防无人机执行任务风险最高的是( )。  
A、电池续航能力                      B、无线通信距离                      C、飞行速度                      D、载荷能力

24. ( )对安防无人机在任务中的空域管理影响最大。  
A、直升机                      B、军用飞机                      C、多旋翼                      D、固定翼

25. 在执行安防任务时, 无人机产生的灯光对( )的影响最大。  
A、微生物                      B、夜行生物                      C、水生植物                      D、荒漠植物

26. ( )产生的电磁干扰对无人机执行安防任务时的潜在风险最大。  
A、广场                      B、公园                      C、居民区                      D、工业区

27. 在执行安防任务时, 无人机发生飞行事故后, ( )的修复成本最高。  
A、土壤污染                      B、水体污染                      C、生态破坏                      D、建筑物损坏

28. 在安防作业中, ( )可以降低废弃物对环境的潜在风险。  
A、随意丢弃                      B、焚烧处理                      C、埋入土壤                      D、分类回收处理

29. 检查安防系统视频监控设备的有效方式是( )。  
A、仅查看录像回放                      B、仅检查设备外观  
C、定期进行实时监控检查                      D、仅检查设备连接线

30. ( )是飞前检查单的主要目的。  
A、评估技能                      B、确保飞行安全  
C、检查航空公司政策                      D、评估飞行时间

31. 在以下选项中, ( )是处理电机故障的首要步骤。  
A、更换故障部件                      B、识别故障电机                      C、制定解决方案                      D、实施修复措施

32. 飞行报备的主要目的是( )。  
A、确保飞行安全                      B、便于空中交通管制  
C、遵守法规要求                      D、保持航空器完好

33. ( )描述了飞行空域的主要划分依据。  
A、地理位置                      B、飞行高度                      C、空中交通密度                      D、飞行速度

34. 在进行属地公安报备时, ( )通常负责审批。  
A、民航局                      B、公安局                      C、交通运输部                      D、国土资源部

35. 空域批复通常由( )负责。  
A、民航局                      B、公安局                      C、教育局                      D、卫生院

36. 安防飞行项目管理内部报备流程通常由( )负责。  
A、安全管理部                      B、运行控制部                      C、人力资源部                      D、财务部

37. ( )通信技术常用于安防无人机与地面控制系统之间的链路操控。
- A、蓝牙                      B、Wi-Fi                      C、Zigbee                      D、无线电波
38. 在安防无人机航线飞行过程中, ( )的指令用于设定飞行航线。
- A、航线设定                      B、路径规划                      C、航迹设置                      D、航线规划
39. 在安防无人机手动飞行过程中, ( )指令用于切换到手动控制模式。
- A、进入手动控制模式                      B、进入自主模式  
C、进入自动模式                      D、进入半自动模式
40. 在安防无人机降落指令中, "返航"指令表示( )
- A、立即停止飞行并返回原点                      B、缓慢降落至地面  
C、自主飞回指定区域                      D、降落在指定区域
41. 在安防无人机拉升指令中, "上升"指令表示( )
- A、安防无人机缓慢上升                      B、安防无人机快速上升  
C、安防无人机上升至指定高度                      D、安防无人机上升至最大高度
42. 在安防无人机接管飞行的操作方法中, ( )可以使安防无人机自动降落。
- A、向上推动油门杆                      B、向下拉动油门杆  
C、向左或向右移动摇杆                      D、向前或向后倾斜摇杆
43. 安防无人机降落后, ( )需要进行安全检查。
- A、安防无人机降落在自己的私人花园中                      B、安防无人机降落在公共场所  
C、安防无人机降落在自己的农田中                      D、安防无人机降落在山区中
44. 安防无人机降落后向航空管理部门报备, ( )是必须提供的。
- A、安防无人机操作人员的姓名                      B、安防无人机的颜色  
C、安防无人机的型号                      D、安防无人机的重量
45. 安防无人机降落后向企业内部上级报备, ( )是必须提供的。
- A、安防无人机操作人员的姓名                      B、安防无人机的颜色  
C、安防无人机的型号                      D、安防无人机的重量
46. 飞行状态监控反馈信息的读取, ( )是最方便的。
- A、通过云端平台查看                      B、通过无线电进行传输  
C、通过 USB 接口进行传输                      D、通过红外线进行传输
47. 在无人机应急处置专业术语设定中, 无需考虑的是( )。
- A、行业的发展趋势                      B、地域差异  
C、个人喜好                      D、目标受众
48. 在无人机应急处置专业术语下达的方法中, 为保证时效性, ( )是最常用的。
- A、口头通知                      B、书面通知                      C、电子邮件通知                      D、短信通知
49. 在无人机紧急操作指令下达流程前, 首先应进行( )
- A、指令指定                      B、指令审核                      C、指令发布                      D、指令执行
50. 无人机安防作业事故的主要原因之一是( )
- A、电池过热                      B、飞行员操作失误  
C、信号干扰                      D、天气条件恶劣
51. 无人机坠毁导致财产损失后, 应承担责任的是( )。
- A、无人机制造商                      B、无人机飞行员  
C、受损财产的所有者                      D、保险公司
52. 对于无人机安防飞行作业, ( )不是浏览和读取飞行参数的常用方法。
- A、在无人机控制台上直接读取                      B、通过关联的移动应用读取  
C、通过邮件接收数据                      D、从云端数据库下载数据

53. 在安防无人机维护作业流程编制中,属于最后一步的是( )。
- A、检查电池                      B、检查螺旋桨                      C、检查传感器                      D、检查固件版本
54. 安防无人机维护作业流程中,( )是最后一步。
- A、记录维护日志                      B、清洁摄像头                      C、检查通信设备                      D、检查固件版本
55. 安防无人机维护手册的编制应侧重于( )
- A、安防无人机外观设计                      B、安防无人机历史发展  
C、安防无人机维护操作                      D、安防无人机飞行技巧
56. ( )对无人机保养方案的制定最为关键。
- A、无人机类型                      B、使用环境                      C、飞行频率                      D、维修人员技能
57. ( )对保养作业流程编制最为重要。
- A、设备类型                      B、保养人员技能                      C、使用环境                      D、法规要求
58. 编制无人机保养作业手册时,( )最为关键。
- A、保养周期                      B、保养工具清单                      C、保养步骤                      D、保养费用估算
59. 可以有效防止无人机外观缺陷的方法是( )。
- A、存放在潮湿环境中                      B、长时间暴露在阳光下  
C、使用专用保护套                      D、频繁碰撞
60. 无人机辅助设备故障诊断中,可以帮助快速定位问题的技术是( )。
- A、语音识别                      B、计算机视觉                      C、数据分析                      D、无线通信

## 二、判断题

61. ( )在工作中,保持诚信是一项基本的职业行为要求。
62. ( )在工作中,敬业精神表现为对任务的专注和认真。
63. ( )发现错误时,隐瞒问题比报告错误更为负责。
64. ( )多旋翼无人机适合用于航拍和短时间飞行任务。
65. ( )Outlook 的“任务”功能用于创建和管理电子邮件。
66. ( )在白天进行无人机操作时,不需要考虑光污染问题。
67. ( )安防无人机执行安防任务时,实时监控和数据传输对无线电通信链路的稳定性和可靠性要求较高。
68. ( )安防无人机作业设备的续航能力对任务航线的规划至关重要。
69. ( )安防飞行任务中,无人机在执行任务过程中,其飞行速度与任务区域范围的大小成正比。
70. ( )在执行安防任务时,无人机的飞行员应采取措施降低产生的噪音对环境的潜在风险,以确保飞行安全和环境保护。
71. ( )故障排查应结合实际情况灵活选择方法,以确保快速、准确地定位问题。
72. ( )报备批复文件在保存期限内可以随意丢弃或销毁。
73. ( )在安防无人机自主飞行中,"follow"指令用于让安防无人机跟随指定目标进行飞行。
74. ( )在无人机紧急操作指令设置原则中,以快速为目标是最基本的原则。
75. ( )安防无人机的日常维护可以有效降低故障率,提高设备使用寿命。
76. ( )安防无人机维护手册的核验和优化只需要在产品发布前进行一次。
77. ( )如果无人机的摄像头损坏,飞行功能将完全受到影响。
78. ( )在检查无人机地面控制系统硬件时,只需关注遥控器和地面站,其他部件无需检查。
79. ( )轻微的地面控制系统外观划痕可以通过使用砂纸打磨来修复。
80. ( )在排除无人机辅助设备故障时,及时更新设备软件可以解决部分问题。

### 三、多项选择题

81. 有效的职业发展策略包括( )。
- A、定期培训
  - B、职业目标设定
  - C、积极参与行业活动
  - D、网络建设
  - E、仅依赖于现有技能
82. 在无人机废弃物管理中, ( )措施可以减少环境污染。
- A、使用环保电池和燃油
  - B、定期维护无人机, 减少燃油浪费
  - C、采用低毒性农药
  - D、建立废弃物回收流程
  - E、将废弃物与普通垃圾一同处理
83. 在安防作业中, ( )情况会触发安防无人机紧急规避。
- A、遇到未知飞行物体
  - B、气象条件恶化
  - C、地面人员进入危险区域
  - D、无人机系统故障
  - E、触发无人机避障系统
84. 安防无人机在规划紧急规避航线时, ( )方法可以提高规划效率。
- A、使用启发式搜索算法
  - B、利用实时地图数据
  - C、采用多层次规划策略
  - D、预先计算可能的航线
  - E、使用视觉法规划
85. 在安防飞行作业任务中, 可能影响空域活动信息的准确性的因素有( )。
- A、信息更新频率
  - B、信息来源可靠性
  - C、地区差异
  - D、天气条件
  - E、无人机的型号
86. 在无人机任务计划编制实施方案中, ( )可以提高实施方案的成功率。
- A、优化任务分配
  - B、提高无人机性能
  - C、加强操作人员培训
  - D、改进飞行策略
  - E、降低无人机配置
87. 在执行安防任务时, ( )会对无人机飞行后出现问题产生影响。
- A、保险期限已过
  - B、保险期限即将到期
  - C、保险期限充足
  - D、保险期限未知
  - E、未买无人机保险
88. 在无人机应急预案措施处置流程中, 可以采取的措施有( )。
- A、立即降落
  - B、继续飞行
  - C、将无人机控制权转交给更专业的人员
  - D、降低飞行高度
  - E、减少飞行速度
89. 在无人机突发无预案紧急情况的处置原则中, 应优先考虑( )。
- A、人员安全第一
  - B、尽量保证飞行器安全
  - C、在无人的地方降落
  - D、在有人的地方降落
  - E、飞行器安全第一
90. 在无人机坠机事故应急处置中, 可以采用的措施有( )。
- A、确认坠机地点
  - B、立即报警
  - C、确认人员伤亡情况
  - D、防止事故扩大
  - E、保护现场
91. 对于无人机特种安防载荷, 必要的操作有( )。
- A、载荷的安装和卸载
  - B、载荷的维护和修理
  - C、载荷的校准
  - D、载荷的软件更新

- E、载荷的分辨率调整
92. 无人机特种安防载荷的任务执行方法中, 常见的干扰技术有( )。
- A、GPS 干扰                      B、无线通信干扰                      C、雷达扰乱  
D、光学干扰                      E、声音干扰
93. 在评估无人机安防作业结果时, 可以采用的方法有( )。
- A、实地观察                      B、数据采集与分析  
C、问卷调查                      D、客户反馈收集  
E、多人沟通讨论
94. 在无人机飞行作业指令中, 与无人机的速度控制有关的术语有( )。
- A、加速                      B、减速                      C、巡航速度                      D、最大速度                      E、续航时间
95. ( )可能导致无人机保养不合格。
- A、部件损坏                      B、传感器校准不准确  
C、软件版本过旧                      D、螺旋桨松动  
E、外观过脏
96. ( )表明无人机保养作业手册对保养工作具有重要意义。
- A、保养人员技能水平不一                      B、无人机型号繁多  
C、法规对无人机保养有明确要求                      D、保养过程中可能出现的问题复杂多样  
E、规范保养流程
97. 可能影响无人机软件的性能的因素有( )
- A、硬件性能                      B、传感器精度                      C、算法优化  
D、通信信号强度                      E、电调性能
98. 可以用于诊断无人机软件问题方法有( )。
- A、软件日志分析                      B、功能测试                      C、软件更新  
D、重启系统                      E、重新购买
99. 无人机地面控制系统的主要功能有( )。
- A、控制无人机                      B、接收无人机的实时视频  
C、记录飞行数据                      D、充电无人机电池  
E、机载设备供电
100. 属于辅助设备外观缺陷的有( )。
- A、表面划痕                      B、锈迹  
C、变形                      D、颜色褪色  
E、设备表面粘附杂质

## 一、单项选择题

- 1、描述关于道德本质的说法中, 存在错误的表述是( )。
- A、道德是反映社会经济关系的特殊意识形态  
B、道德是社会利益关系的特殊调节方式  
C、道德是一种关于做人但同时又缺乏共同标准的行为规范  
D、道德是一种实践精神
- 2、职业责任主要是( )。
- A、遵守法律法规                      B、提升个人技能                      C、提高工作效率                      D、扩展职业网络
- 3、敬业的主要标准是( )。
- A、只完成任务                      B、主动承担责任                      C、减少工作时间                      D、避免额外工作
- 4、在工作中, 正直的员工正确处理错误方式是( )。

- A、隐瞒错误  
C、将责任推给他人
- B、承认错误并寻求解决  
D、忽略错误
- 5、一个具备专业性的员工通常会( )。
- A、经常加班  
C、提高个人收入
- B、继续教育和培训  
D、与同事保持距离
- 6、无人固定翼飞行器的气动特性主要的影响因素是( )。
- A、机体形状  
C、地面温度
- B、燃料类型  
D、无人机驾驶员技能
- 7、属于无人机分类标准的是( )。
- A、颜色  
B、飞行方式  
C、产地  
D、操作员的数量
- 8、在E×cel中，快速填充一列数据的操作方法是( )。
- A、使用“拖动填充柄”  
C、使用“数据” > “填充”
- B、选择“格式” > “填充”  
D、选择“编辑” > “复制”
- 9、农业无人机作业时产生的农药残液应( )处理。
- A、直接排放到农田中  
C、与清水混合后排放
- B、集中存放后，由专业机构处理  
D、喷洒至荒地
- 10、在夜间飞行中，减少无人机的光污染的方法是( )。
- A、减少飞行高度  
B、关闭所有灯光  
C、只开启必要的导航灯，并使用低亮度光源  
D、飞行时间不受限制
- 11、在选择视距外降落点时，必须避免( )。
- A、低空空域的冲突  
C、人口密集区
- B、电磁干扰区域  
D、视线阻塞区域
- 12、为了有效应用曲线构图应该是( )。
- A、选择复杂的图案和结构  
C、增加对称性
- B、避免引入动态元素  
D、考虑曲线的流畅性
- 13、在航拍无人机拍摄城市天际线时，利用水平线构图来增强视觉冲击力的方法是( )。
- A、将水平线放置在画面的上方  
C、让水平线放在画面的下方
- B、让水平线与天际线对齐  
D、让水平线随意斜向倾斜
- 14、在航拍无人机拍摄农田或农村景观时，处理透视构图以增强地形的广阔感方法是( )。
- A、选择较低的海拔高度，以增加地面的透视效果  
B、使用长焦距镜头，以减少景深效果  
C、使用广角镜头，以扩展视野范围  
D、将地平线放在画面的上方
- 15、定焦镜头在航拍中的局限性是( )。
- A、难以捕捉广阔的全景景观  
C、无法拍摄运动中的快速目标
- B、需要频繁调整焦距以适应不同场景  
D、容易出现机动透视失真
- 16、为了在航拍无人机航摄风光时避免地面上的车辆和人群影响画面的整洁度，通常会选择在( )时段进行拍摄。
- A、清晨  
B、中午  
C、傍晚  
D、夜晚
- 17、在航拍风光时，使用( )镜头可以增强景深和广角效果。
- A、长焦  
B、鱼眼  
C、中焦  
D、广角
- 18、为了确保新闻航拍报道的信息准确性，应注意的技巧是( )。

- A、多角度拍摄  
B、只从高空拍摄  
C、使用滤镜增强色彩  
D、适当调整白平衡
- 19、对于雨天航拍任务，( )是雨天推荐的保护措施。  
A、增加无人机的飞行高度以避免低空气流  
B、使用防水外壳保护无人机和设备  
C、选择高速快门以减少雨滴的模糊效果  
D、避免飞行在多云的天气以提高能见度
- 20、在进行航拍无人机实施方案演练时，( )是必须考虑的关键步骤。  
A、选择适当的飞行器颜色  
B、确保飞行器与地面控制站通信畅通  
C、确定飞行器的制造日期  
D、定义飞行器的最大航程
- 21、在准备航拍无人机任务前，( )不是必需的准备工作。  
A、确保飞行器有足够的电池电量  
B、确定飞行器的动力系统响应  
C、确保飞行器的遥控器已更新至最新软件版本  
D、确保飞行器的发动机油位充足
- 22、电量不足时，航拍无人机的飞行时间通常会( )。  
A、延长  
B、缩短  
C、不受影响  
D、变稳定
- 23、航拍无人机在图传信号丢失时，为避免危险，应优先考虑的措施是( )。  
A、尝试通过地面站重新连接信号  
B、启动无人机上的备用信号传输设备  
C、迅速降低无人机的高度以减少风险  
D、观察周围环境并寻找可能的干扰源
- 24、航拍无人机失控可能导致的风险是( )。  
A、碰撞地面或建筑物  
B、飞行高度的不稳定性  
C、无线电信号的干扰  
D、电池电量过低
- 25、使用无线电对航拍无人机操作人员下达飞行检查指令时，要确保的是( )。  
A、外壳材质过硬  
B、具备大容量电池  
C、通讯频率保持一致  
D、符合人体工程学设计
- 26、检查多旋翼航拍无人机遥控器是否连接正常，需确认的是( )。  
A、检查遥控器屏幕显示  
B、观察遥控器电源灯是否亮起  
C、触摸遥控器按键  
D、尝试解锁无人机
- 27、多旋翼航拍无人机起飞后，突然丢失信号，导致该问题的原因是( )。  
A、电池电量过低  
B、遥控器天线未正确连接  
C、无人机未与遥控器绑定  
D、遥控器未开启
- 28、航拍无人机遥控器提示无法识别障碍物，可能的原因是( )。  
A、飞行环境光线不足  
B、传感器被遮挡  
C、飞行速度过快  
D、遥控器信号干扰
- 29、在图传信号丢失后，航拍无人机处于自动任务执行中，无人机驾驶员最好的行动是( )。  
A、立即返航到设定的起飞点  
B、继续按照预设航线执行任务  
C、将无人机保持在当前位置等待信号恢复  
D、切换到手动模式，目视操控飞行
- 30、如果航拍无人机图传信号丢失超过几分钟，无人机驾驶员应该( )。  
A、立即终止飞行任务  
B、按照原计划继续飞行  
C、手动控制无人机降落到安全地点  
D、与技术支持团队联系
- 31、当航拍无人机指南针异常时，如果需要紧急着陆，最合适的方式是( )。



- A、立即切断电源
  - B、手动控制飞行高度并选择安全着陆区域
  - C、尽量将无人机拉回起飞点
  - D、等待指南针恢复正常后再进行着陆
- 32、在航拍无人机 BVLOS 飞行中，确保通信链路稳定最常用的方法是( )。
- A、增加无人机的飞行高度
  - B、使用高增益天线和可靠的地面站设备
  - C、减少飞行速度
  - D、使用目视观察员进行辅助
- 33、当航拍无人机在飞行中突然出现电调异常，表现为无法稳定维持飞行高度和方向时，应该( )。
- A、提高飞行高度以减少电调负荷
  - B、继续飞行以观察是否能自行恢复
  - C、立即降低飞行高度并准备迫降
  - D、降落通过遥控器重新校准电调
- 34、在航拍无人机飞行时，突然遭遇强风，影响飞行稳定性，应该制定并使用的预案是( )。
- A、加速飞行以尽快脱离强风区域
  - B、降低飞行高度以规避风力影响
  - C、尝试调整飞行方向穿过强风区域
  - D、寻找安全的区域迫降
- 35、为了吸引观众的注意力，航拍中应避免( )做法。
- A、使用高度对比的滤镜，增强画面的动态范围
  - B、将主体置于画面边缘，以显示其周围环境
  - C、在光线柔和的时段进行拍摄，以减少阴影和过曝
  - D、使用低角度拍摄，突出主体的高度和立体感
- 36、( )方式可以有效增加航拍作品的层次感。
- A、调整不同高度飞行
  - B、恒定高度平行飞行
  - C、突然加速飞行
  - D、周围环绕式飞行
- 37、能表现出高调画面的有效航拍方法是( )。
- A、使用高曝光补偿，以突出明亮部分细节
  - B、使用中性滤镜减少光的强度
  - C、使用长焦镜头拍出更多的细节
  - D、采用反射屏幕，以减少强光对画面的影响
- 38、在航拍无人机拍摄低光条件下的场景时，可以有效减少画面噪点的设置是( )。
- A、提高快门速度以减少曝光时间
  - B、使用高动态范围（HDR）模式以增强图像细节
  - C、手动调整对比度设置以优化图像清晰度
  - D、减少 ISO 设置以降低感光度
- 39、关于自由延时（Free Delay）的作业方法，描述正确的是( )。
- A、自由延时是指无人机在空中自由飞行，不受时间限制
  - B、自由延时是一种特定的延时功能，可在设置的航点之间自由调整飞行时间
  - C、自由延时是用于应对天气突变和飞行条件变化的自动调整功能
  - D、自由延时是一种通过智能飞行路径规划来避开空中障碍物的技术
- 40、在使用环绕延时进行航拍作业时，最适合利用这一功能的情况是( )。
- A、需要在不同高度下连续拍摄同一建筑物的各个角度
  - B、要求飞行器在紧急情况下快速返回起飞点
  - C、需要在有限空间内实现高精度的地形三维建模
  - D、飞行器需要通过追踪目标物体实现持续的追踪拍摄
- 41、关于定向延时（Point of Interest Delay）的作业方法，正确的描述是( )。
- A、定向延时是指无人机围绕预设的兴趣点进行飞行，以拍摄完整的环境画面

- B、定向延时允许无人机在指定的时间段内围绕目标点进行多角度拍摄  
C、定向延时是通过 GPS 轨迹规划飞行路径的一种飞行模式  
D、定向延时可以实时识别并跟踪目标物体以保持拍摄的稳定性
- 42、评估航拍无人机任务的内容完成度时，( )最能反映任务的全面性。  
A、飞行器的最大飞行高度和速度  
B、使用的无人机控制软件的版本和更新情况  
C、拍摄图像的覆盖范围和视角多样性  
D、飞行过程中的天气条件和光照情况
- 43、( )是正确的清洁航拍无人机镜头的正确动作。  
A、含酒精的清洁液  
B、使用软布轻拭镜头  
C、使用纸巾擦拭镜头  
D、用风筒吹扫镜头表面
- 44、检查航拍无人机电调线路连接时，应注意( )。  
A、拔插时用力  
B、检查连接是否松动  
C、忽略连接线路状态  
D、用力旋转连接器
- 45、航拍无人机的存储设备进行防尘处理的方式是( )。  
A、使用湿布擦拭  
B、使用喷气罐吹灰  
C、使用软刷清理  
D、使用封闭式存储盒
- 46、在航拍无人机遥控器维护过程中，涉及的主要电子部件是( )。  
A、电机  
B、电池  
C、接收机  
D、螺旋桨
- 47、正确维护航拍无人机数传模块的操作是( )。  
A、使用不同品牌的天线进行替换  
B、卸下数传模块进行彻底清洁  
C、定期检查天线连接是否紧固  
D、在高温环境下进行电子焊接
- 48、为避免航拍无人机图传设备损坏，应避免( )。  
A、暴露在阳光下  
B、低温环境下使用  
C、经常性震动和碰撞  
D、定期清理设备表面
- 49、导致航拍无人机传感器数据不准确的原因是( )。  
A、电池电量低  
B、传感器过热  
C、地面站软件故障  
D、遥控器故障
- 50、在其他辅助设备维护过程中，为保持航拍设备的平衡和稳定性，需要调整的部件是( )。  
A、电池组  
B、云台  
C、航拍机身  
D、遥控器天线
- 51、航拍无人机固件升级前，应( )。  
A、对无人机进行遥控器重新配对  
B、清理遥控器屏幕  
C、更新地图数据  
D、进行系统校验和功能测试
- 52、在航拍无人机维护过程中，紧固件松动最可能导致的问题是( )。  
A、电池寿命缩短  
B、飞行稳定性降低  
C、摄像头画面模糊  
D、遥控器信号丢失
- 53、航拍无人机机架保养作业中，( )的工作是必须的。  
A、更换遥控器电池  
B、校准传感器  
C、更新地图数据  
D、清洁机架表面
- 54、航拍无人机电机保养过程中，应定期检查的是( )。  
A、电池接头  
B、螺旋桨  
C、电子速控  
D、电机轴承
- 55、航拍无人机地面控制设备在长时间存放时，应存放在( )。  
A、潮湿环境  
B、适温环境  
C、阳光直射  
D、低温环境
- 56、地面监控设备显示屏出现“无信号”提示时，应首先检查航拍无人机的( )。

- A、电源线连接      B、通讯天线状态      C、操作按钮      D、更新设备固件
- 57、在航拍无人机充电器保养过程中，遇到充电器接口连接松动，可能导致( )。
- A、充电器损坏      B、充电速度变慢      C、无法充电      D、充电效率提高
- 58、检查航拍无人机外观时，可能影响飞行安全性的是( )。
- A、表面划痕      B、烤漆剥落      C、脚架磨损      D、机臂开裂
- 59、航拍无人机失去信号连接时，应首先检查( )。
- A、无人机电池电量      B、遥控器天线连接状态  
C、地面控制器存储空间      D、GPS 信号强度
- 60、检查航拍无人机遥控器显示屏外观时，需注意观察( )。
- A、触摸屏幕反应速度      B、显示屏亮度调节  
C、外壳表面裂纹      D、飞行日志

## 二、判断题

- 61、( )航拍无人机紧急返航航线规划中，必须考虑当前的风速和风向。
- 62、( )在选择紧急降落点时，可以忽略降落点周围的通信信号强度。
- 63、( )航拍无人机使用广角镜头拍摄建筑时，应该选择较小的光圈值以增加景深。
- 64、( )变焦镜头的变焦范围越广，通常镜头重量越轻。
- 65、( )在航拍无人机航摄人像时，可以随意调整飞行高度和飞行速度，以获得不同角度的拍摄效果。
- 66、( )航拍无人机航摄人像时，适合的天气条件主要包括多云和雨天。
- 67、( )航拍无人机在新闻报道中主要用于提供鸟瞰视角和全景视图。
- 68、( )雾天对航拍无人机飞行的主要挑战是视觉质量下降。
- 69、( )为了减少逆光条件下的镜头眩光，应该尽量避免让相机直接对准光源。
- 70、( )选择适当的快门速度是防止在航拍任务中出现运动模糊的有效措施。
- 71、( )飞行计划中应包括无人机的起飞时间和预计降落时间。
- 72、( )航拍无人机实施方案中不需要考虑飞行器的电池寿命，因为它们都能提供足够的飞行时间。
- 73、( )在遥控器信号临时中断时，无人机驾驶员应该立即寻找最近的遮蔽物，以防止无人机失联。
- 74、( )当航拍无人机遭遇强风或雷暴等恶劣天气条件时，应继续按照预定路径飞行，以尽快完成任务。
- 75、( )当航拍无人机因技术故障导致坠毁在居民区的公共停车场上，应立即通知相关地方部门进行处置。
- 76、( )使用高空静态俯视角度可以有效营造沉浸感，特别适合展示大规模建筑群和城市景观。
- 77、( )只要降低航拍飞机云台的光圈值，就一定可以有效增加画面空间感。
- 78、( )在雾霾天气下航拍，画面的视野感会受到影响，因为大气透明度降低。
- 79、( )选择低空飞行可以更好地展示远处的景物细节。
- 80、( )航拍无人机执行航拍任务的完成度评估应该考虑拍摄到的图像数量多少，而不是图像的质量和內容。

## 三、多项选择

- 81、在进行拉升旋转飞行时，( )可能导致飞行风险增加。
- A、频繁改变飞行速度      B、维持稳定的飞行速度

- C、保持固定的航线路径  
D、减少旋转飞行时间  
E、加大侧向推力
- 82、使用标准镜头拍摄风景时, ( )方法有助于增强景深效果。  
A、选择较小的光圈值  
B、增加镜头焦距  
C、调整相机的对焦点  
D、选择适当的拍摄角度  
E、使用远景构图
- 83、航拍无人机在拍摄野生动物时, 设置是使用长焦镜头的优势的有( )。  
A、减小光圈值以减少景深  
B、增加快门速度以冻结动物运动  
C、使用追焦功能以保持主体清晰  
D、调整白平衡到日光模式  
E、选择适当的拍摄时间
- 84、正面拍摄中, 选择最佳的飞行高度的方法有( )。  
A、尽可能低以获取更多细节  
B、尽可能高以获得广阔的视野  
C、与主体的距离保持一致  
D、根据环境的反光度来调整  
E、根据主体的高度调整
- 85、在航拍无人机正侧面拍摄中, 可以优化画面的色彩和对比度的后期处理方法有( )。  
A、增加图像的锐化度  
B、调整曝光和白平衡  
C、减少噪点和阴影  
D、增加图像的饱和度  
E、使用滤镜来调整色彩效果
- 86、在拍摄城市街道的斜侧面视角时, 应该注意避免的问题有( )。  
A、建筑物的阴影过重  
B、车辆的运动模糊  
C、街道人群的密度  
D、电线和杆件的遮挡  
E、光线直射
- 87、航拍无人机在( )拍摄中可以通过改变光线和背景来增强拍摄效果。  
A、特技人像  
B、运动人像  
C、实景人像  
D、模特人像  
E、高空人像
- 88、为了适应不同光线条件下的人像拍摄, 应调整的摄影参数包括( )。  
A、曝光补偿  
B、白平衡设置  
C、快门速度  
D、光圈大小  
E、对焦模式
- 89、在航线优化方案中, ( )步骤有助于提高效率。  
A、最大化飞行器的飞行速度  
B、缩短飞行器的停留时间  
C、选择适合的飞行高度  
D、减少飞行器的航线长度  
E、增加飞行器的最大航程
- 90、航拍指南针校准过程中, 避免周围出现金属物体的原因有( )。  
A、金属会吸引雷电  
B、金属会影响指南针的准确性  
C、金属会阻碍遥控信号  
D、金属会损坏飞行器外壳  
E、金属会增加不必要的磁干扰
- 91、当航拍无人机接收到"LAND"指令时, 它会( )。  
A、快速升高至安全高度  
B、自动返回到设置点并降落  
C、执行特定的航线飞行  
D、进行急转弯并返回  
E、减少无人机丢失的可能
- 92、降落后的报备程序通常需要的信息有( )。  
A、降落后的天气状况  
B、飞行的具体时间和地点  
C、无人机的最高速度记录  
D、随机选择一名市民提供证明  
E、飞行的无人机型号
- 93、飞行航拍无人机在高海拔地区时, 会对飞行产生影响的因素有( )。

- A、温度的急剧变化  
C、高空稀薄空气对电池寿命的影响  
E、动力饱和对飞行的影响
- B、氧气浓度对电子设备的影响  
D、大风对飞行稳定性的影响
- 94、当航拍无人机在起飞后无法保持水平飞行，且遥控器显示正常时，可能是由于( )。  
A、无人机飞行速度不够快导致的  
B、遥控器频率干扰导致的姿态控制问题  
C、无人机姿态传感器损坏  
D、无人机重心不平衡  
E、无人机传感器校准失败
- 95、当航拍无人机电量不足，但飞行区域没有明显的安全着陆点时，应该( )。  
A、降低飞行高度以减少电量消耗  
B、使用遥控器进入节电模式  
C、手动控制飞行器继续寻找着陆点  
D、减缓无人机飞行速度以寻找着陆点  
E、尝试手接飞行器降落
- 96、要在航拍中突出一场足球比赛中球员的速度和突破力，飞行路径可以选择的有( )。  
A、快速平行于球场的飞行路径  
B、静态俯视角度以捕捉整体战术布局  
C、低空逆光飞行路径  
D、高空快速旋转移动的飞行路径  
E、使用长焦镜头捕捉球员的细节
- 97、在选择航拍无人机进行一镜到底拍摄时，影响图像质量的因素有( )。  
A、无人机的最大飞行高度  
B、无人机的电池续航时间  
C、无人机的遥控距离  
D、无人机相机的传感器尺寸和像素  
E、无人机的视频存储性能
- 98、可以帮助优化峰值对焦以提升航拍无人机视频清晰度的操作有( )。  
A、使用直方图检查曝光情况  
B、在自动对焦模式下使用触摸对焦功能  
C、调整相机的 ISO 设置以适应光线条件  
D、使用中性密度 (ND) 滤镜以控制光线进入  
E、增加快门速度以增加模糊效果
- 99、在处理航拍无人机地面控制系统外观检查中，发现存在轻微划痕时，最合适的操作有( )。  
A、使用砂纸磨平  
B、使用湿布擦拭  
C、使用细腻的抛光布擦拭  
D、使用电池清洁液清理  
E、忽略划痕
- 100、在检查航拍无人机地面控制系统外观时，发现面板局部存在松动，可能导致松动的原因是( )。  
A、螺丝松动  
B、温度变化  
C、光照强度  
D、电磁干扰  
E、湿度过高

## 一、单项选择题

1. 职业责任主要包括( )。  
A、遵守法律法规  
B、提升个人技能  
C、提高工作效率  
D、扩展职业网络
2. 在处理敏感信息时，行为不符合保密要求的是( )。  
A、只在加密环境中查看敏感信息  
B、将敏感信息打印并放在桌面上  
C、通过安全渠道传输敏感数据  
D、使用强密码保护系统
3. 在 Windows 操作系统中，( )快捷键组合可以打开“任务管理器”。  
A、Ctrl+Alt+Del  
B、Alt+F4  
C、Ctrl+Shift+Esc  
D、Windows 键+D
4. 在执行城市区域的巡检任务时，应特别注意的飞行障碍物是( )。

- A、高楼大厦                      B、天气变化                      C、电磁干扰                      D、信号干扰
5. (     )不是巡检无人机航线规划中需要考虑的环境因素。
- A、地形复杂性                      B、环保政策  
C、地图数据的颜色                      D、自然保护区
6. 巡检无人机在飞行途中发现电池电量低于安全值，应该采取的措施是(     )。
- A、立即加速飞行以尽快完成任务                      B、继续飞行直至电池耗尽  
C、立即返回降落点更换电池                      D、尝试调整飞行高度以延长电池寿命
7. 在紧急情况下，巡检无人机的返航航线应避免的是(     )。
- A、低空飞行                      B、高空避障  
C、依赖于外部导航信号                      D、自主飞行
8. 设置紧急降落点时，应特别注意(     )。
- A、日照情况                      B、周围环境的视野  
C、土地所有权                      D、风速和方向
9. 巡检无人机发现电池电量偏低，应急处理方法可以是(     )。
- A、增加飞行高度                      B、降低飞行高度                      C、加快飞行速度                      D、立即返航充电
10. 巡检无人机在飞行中发现电子地图系统无法加载时，应该(     )。
- A、继续执行任务以依靠视觉导航  
B、立即请求地面指挥中心提供最新地图数据  
C、降低飞行高度以增加目视观察效果  
D、暂停任务并检修地图加载系统
11. 巡检无人机巡检航线规划中，最适合用于精确定位的设备是(     )。
- A、高清摄像头                      B、红外线传感器                      C、GPS 导航系统                      D、遥感雷达
12. 巡检无人机任务分析的首要目的是(     )。
- A、确定飞行高度                      B、评估飞行距离  
C、确保任务目标的实现                      D、调整飞行速度
13. 巡检无人机巡检常用的传感器是(     )。
- A、雷达和红外线                      B、电视和望远镜                      C、激光和电子                      D、声纳和可见光
14. 巡检无人机常用的传感器类型不包括(     )。
- A、红外线                      B、激光雷达                      C、电视摄像头                      D、风速计
15. 巡检无人机在进行飞行区域分析时，首先需要考虑的是(     )。
- A、飞行高度                      B、飞行速度                      C、天气条件                      D、飞行时间
16. 在任务计划中，选择巡检无人机设备时需要考虑的关键因素是(     )。
- A、无人机的外观                      B、无人机的品牌  
C、无人机的性能和任务要求匹配度                      D、无人机的价格
17. 在规划航线时，确定飞行高度的主要目的是(     )。
- A、减少飞行时间                      B、避开地面障碍物  
C、提高飞行速度                      D、减少电池消耗
18. 巡检无人机飞行时，突然出现的飞鸟属于(     )。
- A、静态障碍物                      B、动态障碍物                      C、固定障碍物                      D、气象障碍物
19. 选择红外摄像头进行巡检的主要原因是(     )。
- A、可以在夜间工作                      B、重量较轻  
C、价格较低                      D、颜色鲜艳
20. 如果巡检无人机因操作失误中断，应该(     )。
- A、重启任务，继续执行                      B、记录错误原因，进行分析

- C、通知任务控制中心  
D、手动降落无人机

21. 定义巡检无人机巡检路径时, 使用"纬度"坐标是为了确定( )。  
A、无人机的飞行高度  
B、无人机的东/西位置  
C、无人机的南/北位置  
D、无人机的速度

22. 巡检无人机在进行巡检拍摄任务时, 设置相机的白平衡的方法是( )。  
A、根据拍摄环境的光线条件调整  
B、始终设置为自动白平衡  
C、依据无人机的飞行速度调整  
D、依靠相机的预设模式

23. 航线规划中, 处理重复的航段以提高效率的方法是( )。  
A、增加重复航段  
B、减少重复航段  
C、完全忽略重复航段  
D、随机选择航段

24. 为确保巡检无人机巡检任务的顺利进行, 实施方案中重要的是( )。  
A、操作员的服装  
B、巡检任务的明确性  
C、无人机的颜色  
D、巡检的时间段

25. 大雾条件下, 巡检无人机应对的主要飞行策略是( )。  
A、降低飞行速度  
B、增加飞行高度  
C、使用图传回传画面  
D、增加电池容量

26. 巡检无人机对水域生态系统的潜在影响可能是( )。  
A、减少水体污染  
B、扰乱鱼类迁徙路径  
C、提高水中氧气含量  
D、促进湖泊水质改善

27. ( )属于飞行区域的人造障碍物。  
A、山峰  
B、桥梁  
C、河流  
D、森林

28. 为了减少巡检作业区域的飞行风险, 巡检无人机操作应该特别关注的因素是( )。  
A、附近的野生动物保护区  
B、无人机的 GPS 信号强度  
C、当地政府的面积大小  
D、当天的空气湿度和温度

29. 在选择巡检无人机飞行区域时, 当天执行任务最重要的安全考虑的因素是( )。  
A、飞行员的飞行经验和训练水平  
B、附近建筑物的高度和结构  
C、当天的气象条件和风速  
D、无人机的颜色和视觉外观

30. 检查巡检无人机螺旋桨时, 最需要注意的是( )。  
A、螺旋桨形状  
B、螺旋桨颜色  
C、螺旋桨表面光滑度  
D、螺旋桨长度

31. 在巡检无人机机载传输设备时, 应确认( )参数是否符合预设要求。  
A、传输速率  
B、设备品牌  
C、设备重量  
D、设备尺寸

32. 检查巡检无人机的控制系统时, 应确认( )。  
A、控制器连接状态  
B、控制算法版本  
C、无人机的外形  
D、电池充电状态

33. 为了确保巡检无人机能够精确地执行自动飞行任务, 最关键的技术是( )。  
A、高精度全球定位系统 (GPS)  
B、多频段雷达探测系统  
C、人工智能图像识别算法  
D、通信卫星链路的实时性能监控

34. 为了确保巡检无人机飞行中的数据安全, 必要的技术措施是( )。  
A、实时视频流加密传输  
B、雷达扫描地形  
C、热成像摄像头  
D、蓝牙通信模块

35. 在紧急情况下, 可以帮助地面控制系统恢复与巡检无人机通信的操作是( )。  
A、提高无人机的飞行高度  
B、切换到更强的信号频率  
C、重启地面控制系统  
D、更换无人机的电池

36. 在巡检无人机飞行中,最有利于提高航线精确度的操控指令是( )。
- A、"执行巡航模式并自动记录数据"      B、"调整飞行高度以适应地形变化"  
C、"加速飞行以尽快完成巡检任务"      D、"降低飞行高度以获得更详细的图像"
37. 为了保障飞行安全,操作巡检无人机的人员不应该出现的情况是( )。
- A、熟悉无人机的电池寿命和充电技巧      B、操控无人机对其他无人机进行干扰  
C、定期更新无人机飞行软件和硬件      D、能够识别并避免潜在的空中碰撞
38. 如果巡检无人机在起飞过程中发现无人机的GPS信号丢失,应该立即( )。
- A、保持当前飞行高度      B、切换到手动模式  
C、提高飞行速度      D、降低飞行高度
39. 巡检无人机飞行过程中,遥控器与无人机信号断开,应( )。
- A、放弃飞行任务      B、尝试重新连接信号  
C、手动控制无人机返航      D、提高遥控器天线高度
40. 多旋翼巡检无人机在飞行中遇到失速警报时,应该首先( )。
- A、提高飞行速度      B、执行紧急迫降程序  
C、调整无人机的姿态      D、切断电池供电
41. 遇到电子干扰或GPS信号丢失的情况,无人机应急处理的首要步骤是( )。
- A、切换到备用导航系统      B、提升飞行高度  
C、改变飞行路径      D、返回信号稳定的区域
42. 在巡检任务中,面状目标的特征是( )。
- A、对比度高和光滑的表面      B、多个不规则的尖角和锐角  
C、大量的圆形和球形结构      D、颜色丰富和复杂的纹理
43. 在选择巡检航线时,优先考虑的路径规划技术是( )。
- A、最短路径算法      B、遗传算法      C、人工神经网络      D、蚁群算法
44. 在评估无人机飞行器的效率时,可以通过( )来作为判断依据。
- A、作业面积和作业时间      B、电池寿命和充电时间  
C、无线通信的覆盖范围      D、飞行器的外观设计和结构材料
45. 在进行巡检无人机操作时,为了保证数据安全和隐私保护,应该采用的技术是( )。
- A、使用加密传输和数据压缩技术      B、提前通知相关部门和人员飞行计划  
C、使用高分辨率摄像头进行实时监控      D、限制飞行器飞行区域并进行区域封锁
46. 在进行巡检无人机作业安全评估时,属于必备措施的是( )。
- A、定期更换无人机电池并进行电池寿命测试  
B、提高飞行高度以减少风险  
C、使用无线电信号屏蔽器保护通信安全  
D、定期检查飞行器的外观和结构完整性
47. 评估巡检无人机作业结果的可操作性时,必备考虑因素是( )。
- A、生成的报告的格式和内容结构      B、飞行器的机身颜色和视觉吸引力  
C、数据存储和保密性策略      D、客户反馈和满意度调查的结果分析
48. 在巡检无人机飞行作业中,表示无人机进行的自主导航能力的术语是( )。
- A、遥控模式      B、航迹规划      C、自稳定系统      D、实时视频传输
49. 在设计巡检无人机的应急航线时,在未经允许的情况下飞行的因素是( )。
- A、飞行器的最大速度      B、当地的空中交通管制  
C、环境中的电磁干扰      D、地面基站的通信信号强度
50. 在巡检无人机的应急响应过程中,符合良好的职业素养的行为是( )。
- A、忽略空中飞行器的警告信息



- B、立即通知当地空中交通管制部门  
C、尝试远程操控其他无人机以便共享视角  
D、将飞行器设定为自动返航模式并忽略后续指令
51. 巡检无人机在执行任务时，数据存储的最主要考虑因素是( )。  
A、速度 B、容量 C、可靠性 D、成本
52. 巡检无人机任务数据检查的最终目的是( )。  
A、保证无人机电量充足 B、提高无人机飞行时间  
C、确保检查对象的安全和维护 D、记录无人机飞行日志
53. 巡检无人机飞行航线数据上传最常用的通信方式是( )。  
A、蓝牙 B、Wi-Fi C、NFC D、红外线
54. 巡检无人机任务数据流转中，数据压缩的主要目的是( )。  
A、减少传输时间 B、增加存储容量  
C、提高数据质量 D、减少计算复杂度
55. 巡检无人机的数据保密规范主要目的是( )。  
A、保护无人机的性能 B、保障数据的机密性、完整性和可用性  
C、降低无人机的维护成本 D、提高无人机的飞行速度
56. 巡检无人机桨叶维护前，应首先检查( )。  
A、遥控器电量 B、桨叶表面是否存在裂纹  
C、飞行控制器连接状态 D、遥控器信号强度
57. 巡检无人机定期检查的标准应依据( )。  
A、飞行历史 B、天气预报 C、制造商建议 D、飞行高度
58. 巡检无人机飞行过程中频繁出现抖动，可能的原因是( )。  
A、飞行器姿态传感器失效 B、飞行器电池电量低  
C、飞行器遇到气流干扰 D、遥控器信号不稳定
59. 在控制链路中出现稳定的通讯错误，可能原因之一是( )。  
A、设备接地问题 B、控制器配置错误  
C、通讯线材连接不牢固 D、环境电磁干扰
60. 巡检无人机地面控制系统无法读实时数据，应首先检查( )。  
A、巡检无人机天线状态 B、控制器频道设置  
C、GPS 信号强度 D、地面控制器软件版本

## 二、判断题

61. ( )建立良好的职业网络对职业发展没有实质性帮助。
62. ( )在工作中，敬业精神表现为对任务的专注和认真。
63. ( )发现错误时，隐瞒问题比报告错误更为负责。
64. ( )无人固定翼飞行器的方向舵用于控制俯仰运动。
65. ( )无人机的“视觉跟踪”功能是基于图像识别技术实现的。
66. ( )风速和风向对巡检无人机的安全影响较大。
67. ( )巡检无人机的颜色和外观是影响航线规划的重要因素之一。
68. ( )现场生产设施对巡检无人机飞行的电磁干扰可能会影响其传感器的性能。
69. ( )直升机的旋翼风影响可能使巡检无人机失去飞行稳定性。
70. ( )巡检无人机飞行前必须检查电池电量。
71. ( )巡检无人机飞行前发现遥控器电量低，应立即更换备用电池。
72. ( )地面控制系统的安全措施通常包括加密通信和物理访问控制。

73. ( )在执行紧急着陆前，应关闭所有非关键系统以延长电池续航。
74. ( )设备维护记录应包括每次维护的详细步骤和操作。
75. ( )检查巡检无人机 GPS 信号是为了提高飞行速度。
76. ( )使用行业标准可以确保保养作业流程的标准化。
77. ( )在保养作业手册中，忽略安全规定是可以接受的。
78. ( )红外线传感器保养后，需要校准环境光敏感度。
79. ( )巡检无人机的电池需要在存放前完全放电。
80. ( )巡检无人机的辅助设备外壳的轻微划痕不会影响其性能。

### 三、多项选择题

81. 在处理农业无人机作业中产生的农药残液时, 操作员应采取( )措施。
  - A、用专用容器回收残液
  - B、交由具备资质的危险废物处理公司
  - C、避免残液进入水体
  - D、在农田内直接倾倒残液
  - E、采用环保型农药减少残液产生
82. 无人机噪音污染对( )地方的人群或环境产生影响较大。
  - A、飞行区域附近
  - B、野生动物栖息地
  - C、敏感的科研场所
  - D、交通繁忙的城市中心
  - E、工业区
83. 分析任务性质时, 为提高任务效率, 应采取的措施有( )。
  - A、选择最佳飞行路线
  - B、使用高效电池
  - C、规划合理的飞行时间
  - D、减少飞行高度
  - E、提高飞行速度
84. 为了提高巡检效率, 有效的策略有( )。
  - A、设定最短的飞行路径
  - B、使用地理信息系统 (GIS)
  - C、增加飞行次数
  - D、减少飞行器重量
  - E、优化飞行速度
85. 可能会影响传感器性能的天气条件有( )。
  - A、高湿度和大雾
  - B、干燥和低温
  - C、大雨和闪电
  - D、日照充足和风速适中
  - E、雷暴和电磁干扰
86. 建筑物对巡检无人机飞行直接的影响因素可能包括( )。
  - A、遮挡 GPS 信号
  - B、增加飞行器风阻
  - C、引发电磁干扰
  - D、限制红外传感器效果
  - E、提高飞行器的通信稳定性
87. 为了避免巡检无人机漏飞航点, 可以采用的策略有( )。
  - A、实施飞行前的详尽航线规划验证
  - B、提前调整飞行高度以避免风吹偏离航线
  - C、加装视觉识别系统, 以便在飞行中即时调整航线
  - D、在无人机上安装自动避障传感器
  - E、增加无人机的电池续航时间
88. 巡检无人机在应急航线设置过程中, 需要考虑的因素有( )。
  - A、天气突变和预测的恶劣天气区域
  - B、无人机当前的电池电量和飞行时间
  - C、地面控制中心的指令和实时通信
  - D、可能出现的空中交通和其他飞行物体
  - E、地面障碍物和飞行区域的地形特征

89. 在预先设置巡检无人机的应急航线时, 应考虑的因素有( )。
- A、当地空域限制和法规要求
  - B、GPS 信号的强弱和稳定性
  - C、风速和风向的变化
  - D、选择最短路径以节省电池电量
  - E、避开人员密集区域
90. 在执行巡检无人机飞行任务时, 属于违反飞行安全操控规范的行为有( )。
- A、在没有预先规划的区域飞行
  - B、定期检查设备并进行维护
  - C、飞行前忽略实时天气和飞行环境
  - D、确保无人机和飞行区域安全清晰
  - E、在大风时增加飞行速度以节省时间
91. 当发现无人机传感器出现故障无法准确获取数据时, 操作者应采取的措施有( )。
- A、继续巡检直到传感器恢复
  - B、使用备用传感器继续任务
  - C、立即返回基地进行维修
  - D、加快飞行速度以减少传感器使用时间
  - E、增加飞行高度规避目标区域
92. 关于优化面状目标巡检视觉识别效果的最佳实践中, 起促进效果的措施有( )。
- A、使用高分辨率的红外摄像头
  - B、使用多角度和多高度的飞行路径
  - C、使用自动光照调节功能的相机
  - D、飞行器速度的频繁变化
  - E、选择光照条件恶劣时的飞行时段
93. 更新维护标准时应参考的信息来源包括( )。
- A、行业趋势报告
  - B、竞争对手策略
  - C、用户意见调查
  - D、设备供应商建议
  - E、新技术研究
94. 设备维护记录的内容应包括( )。
- A、维护日期和持续时间
  - B、维护人员的联系方式
  - C、维护过程中发现的故障描述
  - D、设备使用的地理位置信息
  - E、维护过程中使用的工具和材料清单
95. 维护职业素养要求操作人员在维护作业中应注意( )安全措施。
- A、使用个人防护装备
  - B、确保设备安全接地
  - C、维护过程中禁止通风
  - D、单独作业时不需要通报
  - E、保证操作高效率
96. 巡检无人机在诊断任务中, 常见的应急响应措施包括( )。
- A、自动返航
  - B、自动着陆
  - C、避障动作
  - D、自动调整高度
  - E、紧急通讯
97. 处理地面控制系统显示“驱动程序未安装”时, 可尝试的解决步骤包括( )。
- A、重新插拔设备
  - B、下载最新驱动程序
  - C、重启控制器
  - D、清理硬件接口
  - E、检查设备连接端口
98. 当设备的通讯线材损坏时, 可能表现为( )。
- A、控制器无法识别设备
  - B、设备频繁重启
  - C、控制器指示灯闪烁不停
  - D、通讯速度变慢
  - E、设备发出异常噪音
99. 发现巡检无人机飞行时姿态不稳定的可能原因有( )。
- A、电机失速
  - B、GPS 信号丢失
  - C、飞行控制器校准错误
  - D、遥控器电池电量低
  - E、电路板过热
100. ( )可能表明巡检无人机曾经遭受过事故。

- A、损坏的镜头                      B、变形的脚架                      C、漆面褪色  
D、划痕和破损                      E、外壳轻微刮痕

## 一、单项选择

1、通常为了保持一个团队的协作精神和高涨的士气，一定要对个人和团队两者的( )都表示承认和鼓励。

- A、学习                      B、服从                      C、守时                      D、成绩

2、以下违反职业守则的行为是( )。

- A、在公司内部保密资料上随意涂写                      B、拒绝参与公司内部的违法活动  
C、严格按照公司规定的流程处理业务                      D、严格执行公司规章制度

3、以下操作符合无人机飞行规程的是( )。

- A、飞行高度超过法定限制                      B、飞行时遥控器失去信号  
C、飞行器与其他航空器发生近距离遭遇                      D、超出视线范围进行飞行

4、以下不属于无人机飞控计算机任务范畴的是( )。

- A、数据中继                      B、姿态稳定与控制  
C、自主飞行控制                      D、轨迹跟踪与实现

5、植保无人机在飞行过程中，( )时需要立即停止飞行。

- A、遇到其他无人机                      B、遇到民用有人航空飞行器  
C、遇到鸟类                      D、遇到气象气球

6、无人机在植保作业过程中，飞行器出现系统故障，失去了稳定性，应该( )。

- A、放弃无人机，迅速撤离现场                      B、切断电源，然后进行紧急降落  
C、尝试通过遥控器重新启动无人机                      D、将无人机放入紧急降落模式

7、在植保无人机自主飞行的作业模式下，遇到系统故障时应该( )。

- A、立即切换到手动模式进行控制                      B、等待系统自动恢复  
C、迅速寻找安全地点进行紧急降落                      D、尝试通过遥控器重新连接无人机系统

8、在植保无人机自主作业模式下，突然遇到陡峭山地，飞行高度下降，应该( )。

- A、立即切换到手动模式，避免撞山                      B、尝试提高飞行高度，避开山地  
C、让无人机自行避障，避免撞山                      D、关闭无人机电源，避免飞行事故

9、在植保无人机手动作业模式下，飞行过程中突然发现无法响应指令，应该( )。

- A、立即关闭遥控器，让无人机进入自主模式  
B、尝试多次重新发送指令，恢复控制  
C、切换到自动模式，让无人机自主降落  
D、将周围人员撤离，防止意外发生

10、选择植保无人机紧急降落地点时，应优先考虑的因素是( )。

- A、地点附近是否有人群                      B、地点是否有足够的空地  
C、地点是否有充足的日光                      D、地点是否在远离城市的郊区

11、无人机植保任务的主要目标是( )。

- A、提供空中美景拍摄                      B、实现农田全面植保作业  
C、收集气象数据                      D、进行农作物收割

12、编制无人机植保任务植保方案时，应考虑的环境因素包括( )。

- A、风速和风向                      B、无人机的品牌  
C、邻近地块的农作物                      D、地表温度的季节变化

13、无人机植保任务对充电系统选取时需要考虑的可靠性因素是( )。

- A、充电系统的充电速度                      B、充电系统的产地

- C、充电系统的控制方式 D、充电系统的颜色
- 14、在选择适当的航线时，需要考虑的主要因素是( )。
- A、地面的颜色 B、地形的复杂程度
- C、飞行员的经验 D、气象预报
- 15、在优化航线作业中，采用的最佳飞行高度是由因素决定的( )。
- A、飞行员的经验 B、气象状况
- C、施药对象的种类 D、地表颜色
- 16、无人机植保任务中任务分析后续处理的关键方法是( )。
- A、制定任务实施计划 B、调整航线
- C、选取药箱和水泵 D、收集气象数据
- 17、描述空气分子运动的气象要素有很多，指空气分子运动的平均动能的是( )。
- A、气温 B、气压 C、风 D、云
- 18、当气温超过( )℃ 时，由于高温会促进药物分解，而降低药效的持久性，同时喷出的雾滴水分也易挥发，导致局部药液浓度加大，加之作物新陈代谢旺盛，易引起作物药害发生。
- A、10 B、20 C、25 D、35
- 19、针对高层建筑物对植保无人机的影响，以下最合适策略的是( )。
- A、定期维护高层建筑物，确保其结构稳定
- B、降低无人机的飞行高度来避开高层建筑物
- C、扩大无人机的作业范围，减少对高层建筑物的依赖
- D、使用高频段的遥控信号，减小与高层建筑物的干扰
- 20、( )，磁场对植保无人机没有影响。
- A、植保无人机低空飞越大量大块铁块正上空
- B、植保无人机低空飞越作物秸秆上空
- C、植保无人机低空飞越磁铁矿脉上空
- D、植保无人机操控者坐在作业区附近大量大块铁板上
- 21、植保无人机作业完毕，清洁干净后，存在( )环境下。
- A、阴凉通风的 B、相对潮湿的
- C、密封性高且高温的 D、低温的
- 22、建筑物对植保无人机飞行安全的主要威胁是( )。
- A、风力较大，容易使无人机失控
- B、建筑物高度可能超过无人机的飞行高度限制
- C、建筑物可能干扰无人机的通信和导航系统
- D、建筑物可能遮挡无人机的视线，导致失控事故
- 23、地块形状对植保无人机作业的影响主要取决于( )。
- A、地块面积 B、地块坡度
- C、地块土壤类型 D、地块种植物类型
- 24、为了避免电调过热，可以采取的措施是( )。
- A、增加电机负载 B、使用低电压电池
- C、常用水管冲洗电机 D、避免过大的电流负荷
- 25、螺旋桨不平衡或损坏可能会导致的问题是( )。
- A、增加飞行速度 B、植保无人机飞行更稳定
- C、振动和飞行不稳定 D、提高飞行高度
- 26、植保无人机工作过程中，动力电池可能出现的危险是( )。
- A、提高飞行高度 B、电池过热或起火

- C、增加飞行速度  
D、减少电机功率
- 27、下列因素会显著影响图传质量的是( )。
- A、无人机飞行速度  
B、地理环境  
C、图传设备的信号强度  
D、喷洒液体的浓度
- 28、植保无人机遥控器地面站中作业完成后除了有返航操作外还有( )。
- A、前飞操作  
B、后飞操作  
C、侧飞操作  
D、悬停操作
- 29、滚转通道又称( )。
- A、AIL  
B、ELE  
C、THR  
D、RUD
- 30、遥控器当中一般分为多少种不同的摇杆模式( )。
- A、1  
B、2  
C、3  
D、4
- 31、植保无人机通过( )通讯方式与地面站进行数据传输。
- A、电缆连接  
B、蓝牙通讯  
C、无线电波  
D、光纤通信
- 32、以下选项不与植保无人机确定作业时间无关的因素是( )。
- A、作物生长周期  
B、天气状况  
C、农场管理安排  
D、人员管理
- 33、植保无人机在作业过程中可能出现的紧急情况不包括( )。
- A、电池电量不足，导致无人机无法正常飞行  
B、无人机遭遇强风，导致失控或坠落  
C、植保无人机与其他飞行器发生碰撞  
D、作业区域内发生灾害，影响无人机的安全作业
- 34、植保无人机应急预案的选择与执行不包括( )。
- A、选择合适的紧急情况应对方案  
B、建立快速响应机制和应急联系人名单  
C、定期进行应急演练和培训  
D、编制详细的飞行操作手册和规范
- 35、植保无人机常见坠毁的原因是( )。
- A、电池电量不足  
B、植保无人机失控  
C、操作人员失误  
D、遭遇天气变化
- 36、植保无人机坠毁常见情况之一是( )。
- A、飞行距离过长  
B、碰撞障碍物  
C、载荷过轻  
D、微风
- 37、植保无人机坠机处置的注意事项是( )。
- A、防止二次事故发生  
B、尽快继续作业  
C、不必报告相关部门  
D、及时清理现场
- 38、在植保无人机手动驾驶中，正确的操作顺序是( )。
- A、飞行前检查 - 起飞 - 定位 - 降落  
B、定位 - 起飞 - 降落 - 飞行前检查  
C、起飞 - 降落 - 定位 - 飞行前检查  
D、飞行前检查 - 定位 - 起飞 - 降落
- 39、植保无人机喷洒任务作业时，( )会影响药液喷洒效果。
- A、飞行高度  
B、作业速度  
C、喷洒器型号  
D、飞机颜色
- 40、植保无人机变量喷洒或播撒作业是根据( )进行调整。
- A、目标作物的种类  
B、飞行高度  
C、作业速度  
D、天气状况
- 41、植保无人机数据处置的原则是( )。
- A、数据保留  
B、数据销毁  
C、数据泄露  
D、数据修改
- 42、植保无人机植物数据获取中，( )传感器适合获取植物叶片温度数据。
- A、摄像头  
B、红外线传感器  
C、湿度传感器  
D、光谱传感器
- 43、光谱数据处理是植保无人机中对获得的光谱数据进行的( )步骤。
- A、分析数据分布  
B、确定光照条件  
C、清理传感器  
D、调整飞行高度

- 44、植保无人机处方变量施药的关键技术是( )。
- A、高精度定位技术 B、红外线遥感技术  
C、无线通信技术 D、遥感图像处理技术
- 45、植保无人机多光谱传感器的主要作用是( )。
- A、拍摄高清航拍照片 B、检测空气质量  
C、获取植物生长信息 D、测量土壤温度
- 46、植保无人机多光谱遥感数据采集系统的主要作用是( )。
- A、检测病虫害 B、监测作物生长状况  
C、分析土壤质地 D、识别植物品种
- 47、植保无人机变量施药方法中的“变量”指的是( )。
- A、改变施药的速度 B、改变施药的剂量  
C、改变施药的时间 D、改变施药的高度
- 48、关于植保无人机高精度建图打点描述正确的是( )。
- A、提高作业精确性 B、提高卫星使用效率  
C、提高作业效率 D、提高作业范围
- 49、修改航点高度时，一次性可以修改( )航点。
- A、5个 B、1个 C、10个 D、无限制
- 50、植保无人机使用频率低，以下选项( )是最优维护方案。
- A、定期检查和清洁 B、定期更换零部件  
C、维修故障后再进行维护 D、不需要维护
- 51、植保无人机操作规范中对农药使用及环保要求的引用文件是( )。
- A、国家无人机通用技术要求 B、植保无人机操作手册  
C、地方政府颁发的相关规定 D、植保无人机生产厂家提供的说明书
- 52、植保无人机维护程序中的检查步骤中包括( )。
- A、农田状况检查 B、电池电量检查  
C、天气预报检查 D、地形图更新检查
- 53、植保无人机维护记录需要包括的设备操作信息是( )。
- A、飞行员姓名和执照号码 B、设备故障和维修记录  
C、摄像头设置和调整参数 D、电池寿命和电量消耗情况
- 54、植保无人机桨叶更换时需要进行的检查项目是( )。
- A、飞行器桨叶完整性检查 B、桨叶轴承磨损程度检查  
C、地面站通信连接状态检查 D、内存卡容量和读写速度检查
- 55、植保无人机播撒系统维护的目的是( )。
- A、提高作物产量 B、提高作业效率，减少物料的浪费  
C、增加农作物抗病能力 D、提高农作物品质
- 56、在植保无人机电池充放电维护中，可以延长电池的使用时间的是( )。
- A、放电后立即进行充电 B、连续长时间进行充电  
C、使用推荐的充放电器进行充放电 D、不进行充放电循环
- 57、在农田中进行植保作业会经常接触沙尘及多种腐蚀性药物。为了保证植保无人机及相关设备的正常使用，需要在( )使用后进行清洁和保养。
- A、每次 B、每天 C、每周 D、每周期
- 58、植保无人机控制信号检查，以下说法不正确的是( )。
- A、植保无人机控制信号分为电机控制信号以及地面站遥控器控制信号  
B、电机控制信号为硬件设备信号，用于驱动马达电机工作

- C、若控制器信号输出有问题，则电机都存在问题  
D、遥控器控制信号是操作人员操作植保无人机的摇杆信号
- 59、植保无人机动力系统维修，螺旋桨的安装注意事项不包括( )。
- A、选用尺寸合适的套筒  
B、检查要更换上去的新桨叶是否完整无缺  
C、每一片桨叶都要把桨叶上的螺孔对准电机上的螺孔  
D、选用尺寸合适的内六角螺丝刀
- 60、植保无人机发电机维修，增程器无法启动故障原因分析错误的是( )。
- A、启动电流过大  
B、适用环境恶劣  
C、接插件接触不良  
D、空气滤芯过脏

## 二、判断题

- 61、( )无人机紧急返航时，应根据实际情况选择最合适的返航路径，确保人员和设备安全。
- 62、( )在选择适合的丘陵地带航线时，需要考虑的安全性因素是航线的曲率。
- 63、( )植保无人机在作业时可以接近电塔。
- 64、( )使用植保无人机进行播撒作业时，应严格按照农药使用标准控制喷洒量。
- 65、( )飞行前植保无人机的系统自检时关于飞机角度调整可以参考航向角。
- 66、( )飞行前植保无人机的故障状态显示紫色灯常亮表示 AB 点记录 A 点。
- 67、( )GPS 长时间不定位可以先断电，检查 GPS 天线插座是否松动，然后放于空旷地段，移动起飞点至开阔平整位置重新上电自检。
- 68、( )无人机的飞行姿态也称为飞行模式，是指无人机飞行时的控制方法。
- 69、( )GPS 丢失会导致植保无人机偏离航道或者原地绕圈等现象。
- 70、( )无人机逆风飞行与顺风飞行耗电量存在差异，因此建议逆风去，顺风回。
- 71、( )反日本手左右两边摇杆互换就是日本手。
- 72、( )植保无人机维护中需要进行的飞行参数调整操作是音量大小调整。
- 73、( )根据生产厂家的推荐，定期更新电调的固件，以获得更好的性能和稳定性。
- 74、( )植保无人机水泵维护不包括清洗水泵内部的杂质和污垢。
- 75、( )农药属于化学制剂，对金属、塑料有一定的腐蚀性，在清水中用软毛刷刷洗喷嘴。
- 76、( )植保无人机使用完毕后将整机放入航空包装箱，放在不易碰撞的地方保管。
- 77、( )智能电池在充放电、存放过程中的使用方法不对，不会对其寿命产生影响。
- 78、( )电池电压，电池是植保无人机的动力来源，起飞前需检查当前电池电压电量，单片电压最好不要低于 3.7V。
- 79、( )地面站显示 RH 标识，R 代表 RTK 定位，H 代表双天线测向。
- 80、( )把植保无人机放在固定架上，然后将固定脚架的四个长螺栓拆除，最后脚架就能从植保无人机上拆下。

## 三、多项选择

- 81、关于诚实守信的说法，你认为正确的有( )。
- A、诚实守信是市场经济的法则  
B、诚实守信是企业的无形资产  
C、诚实守信是为人之本  
D、奉行诚实守信的原则在市场经济中必定难以立足



- E、诚实守信对个人没有意义
- 82、下列说法中正确的有( )。
- A、气体的压力  $P$ 、密度  $\rho$ 、温度  $T$  三者之间的变化关系是  $P=R\rho T$  ( $R$  为理想气体常数)
- B、飞机转弯的向心力是飞机升力的水平分力
- C、有的机翼加装了翼尖小翼，目的是增强气流的下洗以增大升力，从而减小诱导阻力
- D、滑翔机为了减小诱导阻力，常将机翼设计成又长又宽的低展弦比机翼
- E、飞机转弯的向心力是飞机升力的垂直分力
- 83、地形勘察工具可以帮助植保无人机进行( )方面的工作。
- A、选择合适的降落点
- B、观察天气变化
- C、分析地面高程变化
- D、监测农田水分含量
- E、查看地形地貌
- 84、使用( )技术不可以获取作物病虫害情况的信息。
- A、红外热像技术
- B、多光谱传感器
- C、雷达技术
- D、摄像头
- E、可见光摄像头
- 85、进行区域障碍物探查时，可能会影响植保无人机飞行安全的障碍物有( )。
- A、树木
- B、土坎
- C、电线杆
- D、大型岩石
- E、水塘
- 86、在田间病虫害情况调查过程中，可能对植保决策产生影响的有( )。
- A、病虫害的分布情况
- B、农作物的品种
- C、当地政府政策
- D、降雨强度
- E、病虫害种类
- 87、在植保无人机作业中，保障数据传输质量的关键因素有( )。
- A、数传设备的稳定性
- B、数据传输距离
- C、优化数传信号强度
- D、作业时间选择
- E、避免电磁干扰源附近作业
- 88、在植保无人机飞出植保作业区域的应急处理中，以下操作正确的有( )。
- A、联系地面站和无人机的飞行操作人员，了解飞行计划和意图
- B、根据无人机的飞行记录和追踪数据，寻找无人机所在位置
- C、调整地面站设备以增强无人机信号接收和通信能力
- D、寻找可能被无人机误入的禁飞区，并通知相关部门
- E、无人机的当前飞行速度和高度
- 89、植保无人机测绘的精度受到( )因素的影响。
- A、飞行高度
- B、飞行速度
- C、环境条件
- D、温度
- E、操作人员心情
- 90、植保无人机执行圈状航线测绘后，调用测绘完成的地块，还需要设置( )参数。
- A、喷洒量
- B、飞行高度
- C、飞行速度
- D、作业行距
- E、作业对象

## 一、单项选择题

1. 在无人机长期存储期间，为了防止设备受损，最为关键的措施是( )。
- A、定期给电池充电，以保持电量
- B、使用防尘罩覆盖无人机
- C、将无人机存放在恒温恒湿环境中
- D、定期对无人机进行飞行测试
2. 无人机装调维修工在团队中最重要的品质是( )。
- A、个人英雄主义
- B、团结协作
- C、竞争意识
- D、创新思维
3. 测试飞行前，校准飞控并进行初始化设置，是为了校准( )

- A、电机                      B、螺旋桨                      C、电调                      D、传感器
4. 无人机开机需要先打开( )。
- A、无人机                      B、电脑                      C、遥控器                      D、地面站
5. 装配的步骤是( )①确定装配方法②研究和熟悉产品装配图和有关技术资料③划分装配单元，确定装配顺序④采取安全措施⑤选择装配所需的工具、量具和辅具等。
- A、②①③⑤④                      B、⑤①②③④                      C、①⑤②③④                      D、⑤④①②③
6. 气压高度传感器检测无人机高度，在近地面的高度检测常联合采用的方法是( )。
- A、超声波传感器                      B、GPS                      C、红外传感器                      D、温度传感器
7. 无人机电缆压接工艺的环境是( )。
- A、超低温环境下工作的接点                      B、超高温环境下工作的接点  
C、潮湿环境下工作的接点                      D、低温环境下工作的接点
8. 下列属于除草剂的农药是( )。
- A、吡虫啉                      B、百草枯                      C、百菌清                      D、丙环唑
9. 固定翼型无人机相较于多旋翼无人机，其显著特点是( )。
- A、垂直起降能力                      B、高速度、长航程  
C、悬停能力                      D、低空低速操作灵活性
10. 共轴双旋翼无人直升机相比单旋翼带尾桨布局，其主要优势不包括( )。
- A、不需要尾桨，减少机械复杂性  
B、旋翼半径缩短，纵向尺寸减小  
C、减小了地面效应对飞行的影响  
D、提供更大的俯仰和横滚操纵力矩，使直升机具有较高的加速特性
11. 无人机固定桨距螺旋桨中，直接影响其推力大小的主要参数是( )。
- A、桨叶数量                      B、桨叶直径                      C、桨叶材料                      D、旋转速度
12. 关于无人机电机选型，以下描述正确的是( )。
- A、固定翼和穿越机一般选用低 KV 电机  
B、小轴距航拍机一般选用中 KV 或低 KV 电机  
C、自重、负载大、轴距大的无人机一般选择低 KV 电机  
D、电机的 KV 值和电机的绕线匝数有关
13. 多旋翼无人机通常使用的电子调速器类型是( )。
- A、单向电调且带 BEC                      B、双向电调且不带 BEC  
C、单向电调且不带 BEC                      D、双向电调且带 BEC
14. 无人机数据传输系统中，用于实现数据加密和身份验证的协议通常属于( )。
- A、传输层协议                      B、网络层协议  
C、数据链路层协议                      D、物理层协议
15. 通常用于大型固定翼无人机进行长距离、高效率飞行任务的起飞系统是( )。
- A、垂直起降系统                      B、跑道起飞系统  
C、弹射起飞系统                      D、火箭助推起飞系统
16. 无人机物流系统载荷的主要作用是( )。
- A、提供飞行动力                      B、携带并运输货物  
C、控制飞行方向                      D、监测飞行环境
17. 无人机装配过程中，关于紧固件的使用，以下描述正确的是( )。
- A、紧固件越紧越好，以确保结构稳固  
B、所有紧固件必须使用同一类型和规格的螺丝  
C、紧固件的选择和紧固力矩应参考装配工艺要求

- D、紧固件可以随意替换，只要能够固定部件即可
18. 固定翼无人机配平过程中，最关键的调整目标是确保无人机的重心位于( )轴线的合适位置，以维持飞行稳定性。
- A、横轴（垂直于机体轴线，左右方向）      B、纵轴（机体轴线，前后方向）  
C、竖轴（垂直于地面，上下方向）      D、任意轴线，视具体设计而定
19. 安装飞行控制器时，对于确保飞行稳定性最为关键的因素是( )。
- A、飞行控制器的品牌      B、飞行控制器的安装位置  
C、飞行控制器的固件版本      D、飞行控制器的颜色
20. 无人机航拍系统中，用于调整摄像头拍摄角度的部件是( )。
- A、螺旋桨      B、云台      C、飞行控制器      D、GPS 模块
21. 云台安装过程中，用于连接相机与云台的部件是( )。
- A、螺旋桨      B、减震球      C、电机轴      D、相机支架
22. 在光学相机中，调节进光量主要通过( )实现。
- A、快门      B、光圈      C、焦距      D、感光度
23. 云台安装完成后，下一步通常是( )。
- A、立即进行飞行测试      B、调试相机参数  
C、检查云台电机是否工作正常      D、安装遥控器接收器
24. 为了验证无人机抓取运载系统的稳定性，应进行的测试是( )。
- A、负载摇摆测试      B、外观涂层厚度测量  
C、飞行高度控制测试      D、通信系统带宽测试
25. 在组装无人机遥感系统时，负责稳定地搭载遥感传感器的部件是( )。
- A、起落架      B、云台      C、飞行控制器      D、数据链
26. 无人机植保喷洒系统的装配图中，通常不包括( )。
- A、飞行控制器      B、农药混合箱      C、降落伞系统      D、电机与螺旋桨
27. 安装过程中，确保喷洒装置的密封性良好的方法是( )。
- A、使用强力胶水粘合      B、视觉检查无泄漏  
C、进行压力测试      D、随意安装后观察
28. 在机载 LiDAR 数据中，点云（Point Cloud）的组成内容是( )。
- A、地面反射的激光点      B、飞机飞行轨迹数据  
C、相机拍摄的图片      D、卫星信号接收记录
29. 飞行训练过程中，给无人机上电前应当确认( )。
- A、是否设置“油门锁”      B、无人机与遥控器是否对应  
C、电池电量是否充足      D、机身重心位置是否正确
30. PID 控制系统中，用于预测系统未来误差并提前进行修正的参数是( )。
- A、比例增益      B、积分时间      C、微分时间      D、反馈增益
31. 无人机在( )下，不能定点，不能自动修正姿态。
- A、手动模式      B、姿态模式      C、GPS 姿态模式      D、自主模式
32. 多旋翼无人机在姿态增稳模式下进行悬停时，若出现前后或左右轻微晃动，应首先检查( )。
- A、GPS 定位精度      B、飞行控制器的固件版本  
C、电机和螺旋桨的安装情况      D、电池电量
33. 多旋翼无人机在悬停模式下，若出现水平方向上的轻微晃动，应首先检查的是( )。
- A、GPS 模块的定位精度      B、电机的安装和紧固情况  
C、飞行控制器的电源供应      D、遥控器的信号强度

34. 用于实现无人机自主导航的主要传感器是( )。
- A、加速度计                      B、陀螺仪                      C、GPS 接收器                      D、磁力计
35. 无人机在飞行过程中,如果惯性导航系统的加速度计出现故障,会导致的后果是( )。
- A、无法确定无人机的速度                      B、无法确定无人机的方向  
C、无法确定无人机的位置                      D、无人机将失去控制
36. 卫星导航系统中,确定无人机位置的关键步骤是( )。
- A、测量无人机与多颗卫星之间的距离                      B、计算无人机的高度和速度  
C、分析卫星信号的频率和相位                      D、识别卫星的编号和类型
37. ( )是评估无线定位导航系统性能的重要指标。
- A、定位精度                      B、信号传输速率                      C、系统功耗                      D、设备重量
38. 无人机滑跑起飞达到起飞速度后,负责提供升力使无人机升空的是( )。
- A、无人机发动机                      B、无人机机翼                      C、地面跑道                      D、无人机尾翼
39. 无人机在弹射起飞后,其飞行姿态的调整主要依靠的系统是( )。
- A、弹射系统                      B、飞行控制系统                      C、动力系统                      D、导航系统
40. 无人机着网回收后,通常需要进行( )检查以确保无人机未受损。
- A、电池状态检查                      B、传感器校准                      C、外部结构检查                      D、飞行日志分析
41. 无人机垂直起降时,主要依靠( )产生升力。
- A、机翼升力                      B、旋翼旋转                      C、发动机推力                      D、地面效应
42. 在固定翼无人机着陆的( )阶段,飞机会从空中段过渡到滑跑段。
- A、起飞滑跑                      B、上升加速                      C、接地                      D、拉平
43. 无人机航拍时,调整摄像头曝光时间的主要目的是( )。
- A、改变飞行高度                      B、控制飞行速度                      C、优化图像亮度                      D、调整飞行方向
44. 无人机物流系统的安全联调主要是( )。
- A、飞行避障能力                      B、数据加密传输                      C、紧急降落程序                      D、以上都是
45. 无人机航测中,遥感系统联调的首要步骤是( )。
- A、无人机组装                      B、地面站软件配置  
C、飞行计划制定                      D、传感器校准
46. 在超视距飞行测试中,飞行轨迹测试主要测试( )。
- A、无人机在视距外的飞行路径准确性                      B、无人机的飞行高度  
C、无人机的抗风能力                      D、无人机的起降稳定性
47. 在超视距飞行中,可以帮助无人机在失去信号时自动安全返回的技术是( )。
- A、避障技术                      B、失联返航技术                      C、高速飞行技术                      D、精准降落技术
48. 无人机电池子系统的性能测试通常不包括( )。
- A、续航时间测试                      B、充电效率测试  
C、防水性能测试                      D、最大负载能力测试
49. 无人机飞行或者悬停时机体晃动,造成这个故障的原因是( )
- A、电机的安装角度有偏差                      B、轴承弯曲  
C、电机线路松动                      D、电源电压不达标
50. 在进行飞控系统调试时,发现无人机飞行姿态不稳定,应首先检查的传感器是( )。
- A、气压计                      B、磁力计                      C、GPS 模块                      D、陀螺仪
51. 无人机在 GPS 姿态模式下飞行时,造成自动转圈的原因是( )。
- A、GPS 数据线接触不良                      B、GPS 天线损坏  
C、GPS 天线接触不良                      D、GPS 天线被屏蔽或被附近的电磁场干扰

52. 舵机打舵后无任何反应，出现这种故障的原因是( )。
- A、舵机传动机构由于冲击造成变形
  - B、舵机传动机构、连杆钢丝老化、松动、脱落
  - C、舵机电回路断路或接触不良
  - D、舵机电机的正负极或电位器的端线接错了
53. 无图传信号排除故障方法是( )。
- A、更换云台图传 FPC
  - B、重新启动飞机、遥控、app，重新对频
  - C、重新插拔云台和飞机的连接线
  - D、更换移动设备
54. 出现成像无图的故障，造成的原因是( )。
- A、先检查云台外观，如云台外观无明显碰撞，多是云台内部软排线损坏
  - B、先检查云台外观，如云台外观无明显碰撞，多是云台内部同轴线损坏
  - C、固定云台的螺丝松动
  - D、云台受到过大的外力作用
55. 在喷洒作业时，如果出现雾化效果不佳、喷不出药液等情况，首先要排查的部分是( )。
- A、水泵
  - B、软管
  - C、喷头
  - D、水泵电源
56. 在无人机地面站系统中，( )组件的升级对提高数据传输效率最关键。
- A、电源管理系统
  - B、数据链路
  - C、控制界面
  - D、视频处理单元
57. 调整无人机重心的直接方法是( )。
- A、更改螺旋桨
  - B、调整电池位置
  - C、软件编程
  - D、更换材料
58. 一般多旋翼飞行器起降时接触地面的是( )。
- A、机架
  - B、云台架
  - C、脚架
  - D、保护罩
59. 无人机材料优化以提高载重能力时不需要考虑的因素是( )。
- A、材料的强度
  - B、材料的重量
  - C、材料的成本
  - D、材料的导热性
60. 无人机噪声的主要来源是( )。
- A、电池排放
  - B、遥控信号
  - C、螺旋桨转动
  - D、相机操作

## 二、判断题

61. ( )无人机装调维修工的工作环境主要在室外，需要适应各种恶劣天气条件。
62. ( )在有机械转动环境中，工作人员可以戴手套、系领带和围巾。
63. ( )罗盘校准时一般会有两个指南针。
64. ( )民用无人驾驶航空器未依法投保责任保险的，由民用航空管理部门责令改正，处2000元以上2万元以下的罚款；情节严重的，责令从事飞行活动的单位停业整顿直至吊销其运营合格证。
65. ( )多旋翼无人机只能用于拍摄和娱乐，不能应用于专业领域。
66. ( )碳纤维复合材料因其高成本而不适用于任何航空结构件的生产。
67. ( )玻璃纤维比塑胶机架具有更高的强度，但价格相比碳纤维材料便宜很多。
68. ( )碳纤维复合材料制作的无人机桨叶在噪音控制方面通常优于其他材料。
69. ( )无人机避障传感器的工作原理一般都基于检测障碍物与无人机之间的物理距离。
70. ( )不同类型的无人机电机通常具有统一的接口标准，因此可以互换使用同一类型的连接线。
71. ( )多旋翼无人机的机架（机身）只是用来支撑其他部件的结构，对飞行性能没有影响。
72. ( )安装多旋翼无人机机架时，需要检查机臂与中心板的连接是否牢固可靠，无松动现象；还需检查机架的整体结构是否稳定，无扭曲或变形现象。

73. ( )FPV 摄像头通常具备广角镜头，以便在飞行中捕捉更广阔的视野。
74. ( )零部件装配报告单中的装配人员签名是确认装配工作完成的必要步骤。
75. ( )在装配过程中，如果发现任务载荷与无人机之间存在轻微的机械摩擦，可以不进行记录。
76. ( )数据链传输系统负责完成对无人机系统遥控、遥测、跟踪定位和传感器传输。
77. ( )在无人机伞降回收过程中，减速伞总是先于主伞打开。
78. ( )在进行任务载荷系统功能测试时，必须考虑气温、湿度等环境因素对测试结果的影响。
79. ( )无人机零部件更换过程中，无需考虑零部件的型号、规格和质量等要素。
80. ( )随着材料强度的提高，虽然结构的受压能力增强，但结构的稳定性并不一定随之提高。

### 三、多项选择题

81. 在团队合作中, 不属于无人机装调维修工最重要的品质是( )。
- A、强调个人英雄主义 B、质量一般  
C、积极协作, 共同解决问题 D、追求高薪资和福利  
E、不顾成本
82. 不属于无人机装调维修工平衡探索创新与保证维修质量的关系的是( )。
- A、牺牲维修质量以追求创新  
B、盲目遵循传统方法, 拒绝创新  
C、在确保维修质量的基础上, 积极探索创新  
D、仅在客户要求时才考虑创新  
E、根据个人喜爱自行改革
83. 直接影响空气密度的因素是( )。
- A、压力 B、温度 C、湿度 D、纬度 E、经度
84. 影响无人直升机平台的飞行稳定性的因素包括( )。
- A、风速和气流 B、GPS 信号质量  
C、遥控器的无线信号强度 D、天气条件和能见度  
E、无人直升机的制造商品牌
85. 固定翼无人机的垂直尾翼主要作用有( )。
- A、提供升力 B、保证飞机横侧稳定性  
C、辅助俯仰控制 D、提高隐身性能  
E、航向操纵品质
86. 关于无人机导航系统, 以下描述正确的有( )。
- A、惯性导航系统 (INS) 对外界信息依赖性低, 具备较好的隐蔽性, 可以实现自主导航。然而, 其定位误差会随时间逐渐累积, 长期使用精度会下降。  
B、卫星导航系统 (如 GPS) 可以实现全天候、连续、全球性的精密导航, 配合无线信息技术可以保证信息传递的实时性。但其抗电磁干扰能力相对较弱, 容易受到飞行器自身或其他因素的影响。  
C、视觉导航系统 (VNS) 在 GPS 信号弱或不可用区域, 能够提供有效的导航支持。同时, 它还能无人机提供更为丰富的环境信息, 有助于提升无人机的自主决策能力。但受光照、天气等环境因素影响较大。  
D、地形辅助导航系统利用无人机飞行过程中测量的地形数据与预存的地形数据库进行匹配, 从而修正无人机的飞行参数和位置信息。

E、地形辅助导航系统具有较高的精度和抗干扰能力，但系统计算量较大，且对地形数据的依赖性强。

87. 无人机地面站在无人机系统中的作用包括但不限于( )。

- A、实时监控无人机的飞行状态，包括高度、速度、航向等
- B、规划并上传飞行任务给无人机，包括航线、航点、动作指令等
- C、接收并分析无人机回传的数据，如图像、视频、环境参数等
- D、远程控制无人机的起飞、降落、悬停等基本飞行动作
- E、作为无人机维修和保养的主要工作区域

88. 按传输信号参量类型，无人机通信分为模拟通信和数字通信，以下描述正确的有( )。

- A、相比数字通信，模拟通信的信号直观，占用频带窄
- B、相比数字通信，模拟通信保密性差，抗干扰能力弱
- C、相比模拟通信，数字通信易于远距离传输
- D、相比模拟通信，数字通信一般需要较大的传输带宽
- E、由于数字通信对时间同步要求较高，因而增加了通信设备的复杂性

89. 构成无人机第一人视角 FPV 系统的基本部分包括( )。

- A、FPV 摄像头
- B、视频发射器
- C、遥控器
- D、飞行控制系统
- E、地面接收器和显示设备

90. 在为无人机电配合适的遥感系统时，除了考虑无人机的载重与续航能力外，还需要关注的关键因素有( )。

- A、遥感传感器的光谱分辨率与空间分辨率
- B、无人机的飞行稳定性与控制精度
- C、飞行区域的法律法规限制与空域管理要求
- D、数据传输与存储能力，包括实时传输与后期处理能力
- E、遥感系统的兼容性与可扩展性，以便未来升级或更换传感器

91. 识读多旋翼无人机装配图时，必要的信息包括( )。

- A、部件的详细尺寸
- B、部件的装配顺序
- C、部件间的连接方式
- D、无人机的飞行原理
- E、部件的材料成分

92. 多旋翼无人机整机装配的主要步骤包括( )。

- A、组装机架
- B、安装电机与电子调速器
- C、连接飞行控制器与遥控器
- D、调试飞行控制系统
- E、安装螺旋桨与电池

93. FPV 无人机在军事侦察中的应用优势包括( )。

- A、高机动性
- B、实时视频传输
- C、低成本高效益
- D、远程操控
- E、高隐蔽性

94. 无人机飞行性能测试中，用于评估无人机续航能力的指标有( )。

- A、电池容量
- B、飞行时间
- C、飞行距离
- D、电机效率
- E、飞行高度

95. 无人机检修工艺中，质量控制措施包括( )

- A、对检修过程进行记录和监控
- B、对检修后的无人机进行功能测试
- C、对检修工具和备件进行定期维护和校准
- D、对检修人员进行培训和考核
- E、建立检修标准和流程以确保一致性

96. 无人机零部件故障一般涉及( )。
- A、电气连接
  - B、机械磨损
  - C、软件程序错误
  - D、材料老化
  - E、人为操作不当
97. 可以帮助提升飞行控制系统的性能的是( )。
- A、实时飞行数据处理
  - B、高精度 GPS 模块
  - C、增强避障传感器
  - D、自动化飞行规划
  - E、提高飞机机架强度
98. 为了提高无人机飞行任务的执行效率，地面站系统应该优化的功能有( )。
- A、用户界面优化
  - B、实时的天气更新
  - C、自动飞行路径修正
  - D、飞行任务调度
  - E、实时视频数据处理
99. 拍摄设备的增稳系统组成的部分是( )。
- A、无刷电机
  - B、陀螺仪传感器
  - C、微控制器
  - D、电机驱动器
  - E、接收机
100. 对于无人机设计，( )结构上的特征对飞控安装位置有决定性影响。
- A、机身强度
  - B、设计对称性
  - C、排热系统
  - D、航电系统配置
  - E、空气动力学设计