1. A gimbal is primarily used to
கிம்பலின் முக்கியமான பயன்பாடு என்ன

(A) To boost the thrust value
உந்து விசையின் மதிப்பினை அதிகரிக்க

(B) To improve the kv rating
kv மதிப்பீடுகளின் அளவினை அதிகரிக்க

(C) To reduce the weight of frame
சட்டத்தின் எடையை குறைக்க

(D) Stabilize and Control sensor line of sight
சென்சாரின் பார்வை கோட்டை நிலைப்படுத்த மற்றும் கட்டுப்படுத்த

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

2. Which battery parameter is directly associated with amount of stored electrical charge?
சேமிக்கப்பட்ட மின் சுமையின் அளவோடு நேரடியாக தொடர்புடைய மின்கல அளவுரு

(A) Discharge
ஆற்றல் வெளியேற்றம்

(B) Capacity
கொள்ளளவு

(C) Antenna gain
ஆன்ட்டெனா கெய்ன்

(D) kv rating
kv மதிப்பீடு

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

3. Loss of RC link means that the UAV can no longer reliably receive
RC லிங் இழந்தால் UAV எதை நம்பகமாக பெற முடியாது

(A) Battery voltage
பேட்டரி வோல்ட்

(B) GPS satellite signal
GPS செயற்கைகோள் தகவல்

(C) Pilot control command
பைலட் கட்டுப்பாட்டு கட்டளை

(D) Motor feedback
மோட்டர் பின்னூட்டம்

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

4. Which sensor is responsible for determining geographic position during GPS based autonomous flight?
GPS அடிப்படையிலான தன்னாட்சி பறப்பில் புவியியல் நிலையை தீர்மானிக்க எந்த சென்சார் கருவி பயன்படுத்தப்படுகின்றது?

(A) GPS Receiver
GPS ரிசிவர்

(B) Servo motor
சர்வோ மோட்டர்

(C) Tacho meter
டேக்கோ மீட்டர்

(D) Anemo meter
அனிமோ மீட்டர்

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

5. Which loop is mainly responsible for primary stabilization of a drone?
ட்ரோனின் முதன்மை நிலைப்பு தன்மைக்கு தொடர்புடைய வளைய அமைப்பு எது?

(A) Inner loop
உள்கட்டுபாட்டு வளையம்

(B) Outer loop
வெளி கட்டுப்பாட்டு வளையம்

(C) Mission loop
மிஷன் வளையம்

(D) Communication loop
தகவல் தொடர்பு வளையம்

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

6. What is the primary purpose of auto pilot in an UAV?
UAV–வில் ஆட்டோ பைலட்–ன் முக்கிய பணி என்ன

(A) To replace the payload
பேலோட்டை மாற்றுவது

(B) Automatically increase the camera resolution
கேமராவின் தெளிவுத் திறனை தானாக அதிகரிக்கும்

(C) Automatically control and navigate the air vehicle
வானூர்தியை தானாக கட்டுப்படுத்தி வழிநடந்துவது

(D) To increase the structural weight
கட்டமைப்பு எடையை அதிகரிப்பது

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

7. In UAV payload table, the payload-weight ratio is calculated relative to
UAV ன் பேலோடு அட்டவணையில், பேலோடு–எடை விகிதமானது எதனுடன் ஒப்பிட்டு கணக்கிடப்படுகிறது.

(A) Engine weight
என்ஜின் எடை

(B) Wing area
இறகுகளின் பரப்பு

(C) Take off-weight
புறப்பாட்டு எடை

(D) Empty fuel weight
எரிபொருள் இல்லா எடை

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

8. What is the impact of payload drag in an UAV system?
பேலோட் டிரக் எவ்விதமான தாக்கத்தை UAV–ல் ஏற்படுத்தும்?

(A) It can reduce aircraft performance
இது விமான செயல்திறனை குறைக்கும்

(B) It eliminate the navigation error
இது நேவிகேஷன் பிழையை நீக்கும்

(C) It increase the sensor resolution
அது சென்சாரின் ரெசயூசல்சன்–ஐ அதிகரிக்கும்

(D) It increase the pitch value
அது பிட்ச் அளவினை அதிகரிக்கும்

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

9. Which is an example of a non dispensable payload
நான்டிஸ்பென்சிபில் (non dispensable) பேலோட்–க்கான உதாரணம் எது?

(A) Crop spray fluid
பயிர் தெளிப்புக்கான திரவம்

(B) Fire fighting material released during flight
பறக்கும் போது வெளியேற்றப்படும் தீயணைப்பு பொருட்கள்

(C) Surveillance camera
கண்காணிப்பு கேமிரா

(D) Dropped cargo
கீழே போடப்படும் சரக்கு

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

10. The communication link establishing connection between UAV and its ground control station is called as?

UAV ஐ அதன் தரைக்கட்டுப்பாட்டு நிலையத்துடன் இணைக்கும் தகவல் தொடர்பு இணைப்பு எவ்வாறு அழைக்கப்படுகிறது.

(A) Wire link
கம்பி இணைப்பு

(B) Data link
தரவு இணைப்பு

(C) P-link
P-இணைப்பு

(D) G-link
G-இணைப்பு

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

11. What type of information usually transmitted in UAV Downlink frequency?

UAV Downlink அதிர்வெண் வழியாக எந்த விதமான தகவல்கள் அனுப்பப்படுகின்றன?

(A) Aircraft position
விமான நிலைத் தரவு

(B) Pilot's movement
பைலட் இயக்கம்

(C) Payload to camera
பேலோடிலிருந்து கேமிராவுக்கு

(D) Battery to motor
பேட்டரியிலிருந்து மோட்டாருக்கு

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

12. In RPA, controlled environment is especially useful in
RPA வில் கன்ட்ரோல்டு என்வயரான்மென்டின் பயன் என்ன?

(A) Training and Systematic flight testing
பயிற்சி மற்றும் முறையான விமான பரிசோதனை

(B) Unplanned high risk flying
திட்டமிடப்படாத அதிக ஆபத்துள்ள விமான பயணம்

(C) Flying without site assessment
தள மதிப்பீடு இன்றி பறத்தல்

(D) Ignoring emergency procedure
அவசர கால நடைமுறைகளை புறக்கணித்தல்

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

13. Which flight pattern primarily following a sequence of pre defined geographic points
முன்கூட்டியே நிர்ணயிக்கப்பட்ட புவியியல் புள்ளிகளின் தொடர்பை பின்பற்றி பறக்கும் முறையின் பெயர்

(A) Random pattern
சீரற்ற முறை

(B) Spiral pattern
சுழல் முறை

(C) Way point pattern
வே பாயிண்ட் முறை

(D) Hover-only pattern
ஹெவர் முறை மட்டும்

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

14. Automated RPA flying differs from manual by
தானியங்கி முறை RPA விமானம், எவ்வாறு மனித கட்டுபாட்டில் இயங்கும் விமானத்திலிருந்து வேறுபடுகின்றது?

(A) Some flight actions are executed according to programmed (or) automation
சில விமான செயல்பாடுகள் திட்டமிடப்பட்ட அல்லது தானியங்கி முறையில் செயல்படுகின்றன

(B) Aircraft has no flight controller
விமானத்தின் பிளைட் கண்ட்ரோலர்கள் இல்லை

(C) Operator cannot monitor the air craft
இயக்குபவர் விமானத்தை கண்காணிக்க முடியாது

(D) Sensor are unnecessary
சென்சார்கள் தேவையில்லை

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

15. Why manual intervention is important during automated flight?
தானியங்கி முறையில் விமானம் இயக்கும் போது மனிதத் தலையீடு ஏன் முக்கியத்துவம் பெறுகின்றது?

(A) To increase the camera's focal length
கேமராவின் போகல் லென்த் (focal length) ஐ அதிகரிக்க

(B) To change the drone's paint
ட்ரோனின் நிறத்தினை மாற்ற

(C) To allow the pilot to intervene when operating condition require it
இயக்கச் சூழ்நிலை தேவைப்படும் போது விமானி தலையிட அனுமதிக்க

(D) To disable all sensors permanently
அனைத்து சென்சார்களையும் நிரந்தரமாக முடக்க

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

16. Which automatic action may be programmed for a UAV after loss of C_2 link?

C_2 இணைப்பு துண்டிக்கப்பட்ட பிறகு, ஒரு UAV க்காக எந்த தானியங்கி செயல்பாடு நிரல் செய்யப்படும்

(A) Propeller rotation
புரொப்பலரின் சுழற்சி

(B) Pay load disconnect
பேலோட் துண்டிப்பு

(C) Return to home
ரிட்டன் டு ஹெம்

(D) Battery disconnect
பேட்டரி துண்டிப்பு

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

17. Which navigation method is specifically associated with predetermined route points

முன்கூட்டியே தீர்மானிக்கப்பட்ட வழித்தடப் புள்ளிகளுடன் குறிப்பாகத் தொடர்புடைய வழி செலுத்துதல் முறை எது?

(A) Visual inspection
காட்சி வழி ஆய்வு

(B) Radio tracking
ரேடியோ கண்காணிப்பு

(C) Way point navigation
வே பாயிண்ட் நெவிகேஷன்

(D) Jello effect point
ஜெலோ விளைவு புள்ளி

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

18. What is the primary objective of RPA flying operations
RPA பறத்தல் செயல்பாடுகளின் முக்கியமான நோக்கம் என்ன?

(A) To maximize the flight speed
பிளைட்டின் வேகத்தை அதிகமாக்குதல்

(B) To conduct the planned mission safely and effectively
திட்டமிடப்பட்ட பணியை பாதுகாப்பாகவும், திறம்பட மேற்கொள்ள

(C) To maximize payload weight utilization
சுமை திறனின் பயன்பாட்டை அதிகரிக்க

(D) To minimize the communication checks
தொடர்புச் சரிபார்ப்புகளை குறைக்க

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

19. An ideal fail safe response should be
ஒரு சிறந்த தோல்வி பாதுகாப்பு நடவடிக்கை என்பது

(A) Random and delayed
சீரற்ற மற்றும் தாமதமான

(B) Different on every flight
ஒவ்வொரு flight லும் வேறுபட்ட

(C) Dependant only on Payload
பேலோட் மட்டும் சார்ந்த

(D) Consistent and predictable
ஒரே மாதிரியாகவும், கணிக்கக்கூடியதாகவும்

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

20. What is the over all purpose of emergency treatment strategies?
அவசரகால நடவடிக்கை உத்திகளின் ஒட்டு மொத்த நோக்கம் என்ன?

(A) Improve flight safety and reduce accident risk
விமான பாதுகாப்பை மேம்படுத்தி, விபத்தினை குறைத்தல்

(B) Increase flight risk
பறப்பு அபாயங்களை அதிகரித்தல்

(C) Reduce pilot training
விமான பயிற்சியை குறைத்தல்

(D) Eliminate pre-flight inspection
பறப்பிற்கு முந்தைய ஆய்வை நீக்குதல்

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

21. What is the function of Flight Termination System (FTS)
பிளைட் டெர்மினேஷன் அமைப்பின் முக்கிய செயல்பாடு

(A) To immediate end the flight
பறப்பதை உடனடியாக முடித்தல்

(B) To increase flight altitude
பறக்கும் உயரத்தை அதிகரித்தல்

(C) To increase battery capacity
பேட்டரியின் திறனை அதிகரித்தல்

(D) To improve camera quality
கேமிரா தரத்தினை மேம்படுத்துதல்

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

22. In UAV, 'signal loss' context indicate the
UAV ல், சிக்னல் இழப்பு என்பது எதனை குறிக்கின்றது?

(A) Battery voltage loss
மின்கல மின்னழுத்த இழப்பு

(B) Interruption between UAV and Controller
ஆளில்லா விமானம் மற்றும் கட்டுப்பாட்டு கருவிக்கு இடையிலான இணைப்பு தடை

(C) Transmitter loss
ட்ரான்ஸ்மிட்டர் இழப்பு

(D) Interruption between ESC and motor
ESC க்கும் மற்றும் மோட்டருக்கும் இடையிலான இணைப்பு தடை

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

23. What is meant by mesh decimation
மெஸ் டெசிமேஷன் என்றால் என்ன?

(A) Increasing the number of triangle in mesh
மெஷ்ல் உள்ள முக்கோணங்களின் எண்ணிக்கையை அதிகரிப்பது

(B) Converting a mesh into audio format
மெஷ் தகவல்களை ஆடியோ வடிவமாக மாற்றுவது

(C) Converting JPJ to audio file
JPJ தரவுகளை ஆடியோ தரவுகளாக மாற்றுவது

(D) Reducing the total number of surface or triangle that compose the data set
தரவு தொகுப்பை உருவாக்கும் மேற்பரப்பு அல்லது முக்கோணங்களின் மொத்த எண்ணிக்கையை குறைப்பது

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

24. What altitude should you climb to test the control during take off
விமானம் புறப்படும் போது கட்டுபாட்டு அமைப்பை சோதிக்க எந்த உயரம் வரை ஏற வேண்டும்.

(A) 0 – 5 feet above ground
தரையிலிருந்து 5–10 அடி உயரத்தில்

(B) 10 – 15 feet above ground
தரையிலிருந்து 10–15 அடி உயரத்தில்

(C) 30 – 50 feet above ground
தரையிலிருந்து 30–50 அடி உயரத்தில்

(D) above 50 feet
50 அடிக்கு மேல்

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

25. What are the three flight modes available in flight simulator?
விமான சிமுலேட்டரில் உள்ள மூன்று விமான இயக்க முறைகள் யாவை?

(A) A-mode, B-mode, C-mode
A-முறை, B-முறை, C-முறை

(B) P-mode, A-mode, S-mode
P-முறை, A-முறை, S-முறை

(C) Manual, Automatic, Semi- Automatic
கைமுறை, தானியங்கி, அரை–தானியங்கி

(D) X-mode, Y-mode, Z-mode
X-முறை, Y-முறை, Z-முறை

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

26. What is drone simulation?
ட்ரோன் சிமுலேஷன் என்றால் என்ன?

(A) Modelling of drone and evaluate its performance in virtual environment
ட்ரோனின் மாதிரி உருவாக்கம் மற்றும் மெய்நிகர் சூழலில் அதன் செயல்திறனை மதிப்பீடு செய்தல்

(B) A method of charging the drone battery
ட்ரோன் பேட்டரியை சார்ஜ் செய்யும் முறை

(C) A device used to increase drone weight
ட்ரோனின் எடையை அதிகரிக்கும் சாதனம்

(D) A system used only for repair propellor
புரொப்பல்லர் பழுதுபார்க்க மட்டுமே பயன்படும் அமைப்பு

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

27. What is the recommended photo overlap for standard nadir flight
நாடிர் பறப்புகளுக்கு பரிந்துரைக்கப்பட்ட புகைப்பட மேல் தளம் அளவு

(A) At least 10-20%
குறைந்தபட்சம் 10-20%

(B) At least 40-50%
குறைந்தபட்சம் 40-50%

(C) At least 70-75%
குறைந்தபட்சம் 70-75%

(D) 100%
100%

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

28. What does a point cloud represent in space
விண்வெளியில் பாயிண்ட் க்ளௌட் (point cloud) எதை குறிக்கிறது?

(A) Mesh point
மெஸ் பாயிண்ட்

(B) Way points
வழிப் புள்ளிகள்

(C) Point represented by XYZ co.ordinate and colour value
X,Y, Z ஆயத்தொலைவு மற்றும் வண்ண மதிப்பால் குறிக்கப்படும் புள்ளிகள்

(D) Point represented by P, A, S mode
P, A, S முறைகளால் குறிக்கப்படும் புள்ளிகள்

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

29. What is the primary advantage of using a hexacopter drone over a quadcopter
குவாட்காப்டரை விட ஹெக்ஸாகாப்டரைப் பயன்படுத்துவதில் உள்ள முதன்மை நன்மை என்ன?

(A) Faster flighter speed
வேகமான விமான வேகம்

(B) Longer battery life
நீண்ட பேட்டரி ஆயுள்

(C) Smaller size
சிறிய அளவு

(D) Higher payload capacity
அதிக சுமை திறன்

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

30. Which component is used to provide the lift in a rotary wing air craft?
ரோட்டரி ஏர்கிராப்ட்டில் மேல்நோக்கிய விசையை உருவாக்க பயன்படும் அமைப்பு

(A) Fixed wing
நிலையான இறக்கை

(B) Electronic speed controller
எலக்ட்ரானிக் ஸ்பிட் கண்ட்ரோலர்

(C) Propellers
உந்து சுழலிகள்

(D) Flight controller
ப்ளைட் கண்ட்ரோலர்

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

31. Attitude indicator gives the
நிலைக்காட்டி எதன் அளவினை தருகிறது?

(i) Pitch
பிட்ச்

(ii) Yaw
யாவ்

(iii) Roll
ரோல்

(A) (i) and (ii)
(i) மற்றும் (ii)

(B) (ii) and (iii)
(ii) மற்றும் (iii)

(C) (i) and (iii)
(i) மற்றும் (iii)

(D) (i), (ii), and (iii)
(i), (ii) மற்றும் (iii)

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

32. Which of the following is not a standard category of drone based on aerial platform used?
பயன்படுத்தப்படும் வான்வழி வடிவத்தின் அடிப்படையில் பின்வருவனவற்றில் எது நிலையான ட்ரோன் வகை அல்ல?

(A) Multi rotor drones
மல்டி ரோட்டார் ட்ரோன்கள்

(B) Moving rotor drones
நகரும் ரோட்டார் ட்ரோன்கள்

(C) Single rotor helicopter
ஒற்றை ரோட்டார் ஹெலிகாப்டர்

(D) Fixed wing hybrid VTOL
நிலையான இறக்கை கலப்பின செங்குத்து புறப்பாடு மற்றும் தரையிறக்கம்

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

33. As per the drone categories in India weight of the Nano drone should be
இந்தியாவில் உள்ள ட்ரோன் வகைகளின் படி நானோ ட்ரோனின் எடை பின்வருமாறு இருக்க வேண்டும்.

(A) More than 250 gram
250 கிராமுக்கு மேல்

(B) Less or equal to 250 gram
250 கிராமுக்கு குறைவாக (அ) சமமாக

(C) 250 gram to 2 kg
250 கிராம் முதல் 2 கிலோ வரை

(D) 2 kg to 4 kg
2 கிலோ முதல் 4 கிலோ வரை

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

34. Which control stick configuration on a standard mode 2 radio transmitter controls the drone's throttle and yaw?
ஒரு நிலையான மோட் 2 ரேடியோ டிரான்ஸ் மீட்டரில் உள்ள எந்த கண்ட்ரோல் ஸ்டிக் அமைப்பு ட்ரோனின் த்ராட்டில் மற்றும் யாவ் ஆகியவற்றை கட்டுப்படுத்துகிறது?

(A) Right stick
வலது குச்சி

(B) Left stick
இடது குச்சி

(C) Both sticks equally
இரண்டும் குச்சிக்கும் சமமாக

(D) Toggle switches only
டாக்கிள் சுவிட்சுகள் மட்டும்

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

35. Which feature in an RPA simulator allows a candidate to choose different virtual environments and flying location?
ஒரு RPA சிமுலேட்டரில் உள்ள எந்த அம்சம் ஒரு பயனர் வெவ்வேறு மெய்நிகர் சூழல்களையும் பறக்கும் இடங்களையும் தேர்வு செய்ய அனுமதிக்கப்படுகிறது?

(A) Aircraft and aerodrome selection
விமானம் மற்றும் விமான நிலையம் / காட்சி அமைப்பு தேர்வு

(B) Motor telemetry mapping
தொலை அளவீட்டு வரைபடமாக்கம்

(C) ESC firmware flashing
ESC நிலைபொருள் பதிவேற்றம்

(D) Signal frequency Jamming
சிக்னல் அதிர்வெண் முடக்கம்

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

36. How does a high wing aspect ratio optimise aerodynamic efficiency for long-endurance flight?
அதிக இறக்கை நீளவாட்டு விகிதம் நீண்ட நேரப் பறப்பிற்கான காற்றியக்கத்திறனை எவ்வாறு மேம்படுத்துகிறது?

(A) Reduces induced drag vectors
தூண்டப்பட்ட இழுவை திசையன்களைக் குறைக்கிறது

(B) Minimizes skin friction drag
மேற்பரப்பு உராய்வு இழுவையைக் குறைக்கிறது

(C) Increases boundary layer thickness
எல்லை அடுக்குத் தடிமனை அதிகரிக்கிறது

(D) Doubles parasite profile drag
ஒட்டுண்ணி வடிவ இழுவிசை இருமடங்காகிறது

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

37. The thermal-imaging camera also called as
வெப்ப கேமராவிற்கான மற்றும் ஒரு பெயர்

(A) Microwave cameras
மைக்ரோவேவ் கேமரா

(B) Vision camera
பார்வை கேமரா

(C) Infra-red camera
அகச்சிவப்பு கேமரா

(D) Ultra violet camera
புற ஊதா கேமரா

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

38. Drones are used to capture the volumetric data on stockpiles with unique cameras is related to
தனித்துவமான கேமராக்களைக் கொண்டு குவியல்களின் கன அளவுத் தரவைப் படம்பிடிக்க ட்ரோன்கள் பயன்படுத்தப்படுவது இதனுடன் தொடர்புடையது

(A) Solar inspection field
சூரிய ஆய்வு புலம்

(B) Drone racing
ட்ரோன் பந்தயம்

(C) Mining field
சுரங்கத் துறை

(D) Agriculture
விவசாயம்

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

39. The part of the drone which is used to maintain the speed control at the motor is known as
ட்ரோனின் மோட்டார் வேகக்கட்டுபாட்டைப் பராமரிக்கப் பயன்படும் பகுதி பின்வருவாறு அழைக்கப்படுகிறது

(A) BEC
பி இ சி

(B) RTH
ஆர் டி எச்

(C) ESC
ஈ. எஸ் சி

(D) GPS
ஜி பி எஸ்

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

40. 10×4.5 propeller has a diameter of
10×4.5 புரொப்பல்லரின் விட்டம் என்ன?

(A) 10 inches
10 அங்குலம்

(B) 4.5 inches
4.5 அங்குலம்

(C) 10 cm
10 சென்டி மீட்டர்

(D) 4.5 cm
4.5 சென்டி மீட்டர்

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

41. Which physical attitude adjustment occurs when a pilot moves the right command stick forward on a mode 2 radio transmitter?
'mode 2' ரேடியோ அலைபரப்பியில் விமானி வலதுபுறக் கட்டுப்பாட்டுக் குச்சியை (command stick) முன்னோக்கி நகர்த்தும் போது, விமானத்தின் நிலையில் எந்த வகையான மாற்றம் ஏற்படுகிறது?

(A) The aircraft rolls
விமானம் இடதுபுறமாக சாய்கிறது

(B) The aircraft pitches down
விமானத்தின் மூக்குப்பகுதி கீழ்நோக்கிச் செல்கிறது

(C) The aircraft yaws clockwise
விமானம் கடிகாரத் திசையில் சுழல்கிறது

(D) The aircraft gains throttle
விமானத்தின் உந்து விசை அதிகரிக்கிறது

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

42. Changing the attitude of the aircraft to roll left (or) right by varying the rotor speeds relies directly on which stabilization process?
விமானத்தின் நிலையை இடப்புறமாகவோ, அல்லது வலப்புறமாகவோ மாற்ற, ரோட்டர்களின் வேகத்தை மாற்றுவது எந்த நிலைப்படுத்தல் செயல்முறையை நேரடியாகச் சார்ந்துள்ளது?

(A) Barometric cell shifts
காற்றழுத்த மண்டல நகர்வுகள்

(B) Mechanical tail flaps
இயந்திரவால் மடிப்புகள்

(C) Symmetrical mass redistribution
சமச்சீர் நிறை மறு பகிர்வு

(D) Thrust vectoring control
உந்து விசை திசைமாற்று கட்டுப்பாடு

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

43. During hovering of the drone, the thrust is
ட்ரோன் மிதவை நிலையில் இருக்கும் போது, உந்து விசையானது

(A) Purely vertical
மேல் நோக்கிய நிலை

(B) Tilt forward
முன்னோக்கிய நிலை சாய்வு

(C) Tilt backward
பின்னோக்கிய சாய்வு நிலை

(D) Tilt horizontal
கிடைமட்ட சாய்வு நிலை

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

44. "A decrease in the static pressure or a decrease in the potential energy of the fluid increases the velocity of the fluid" is known as
ஒரு பாய்மம் வேகமாக பாயும் போது அதன் அழுத்தம் குறைகிறது அல்லது மெதுவாகப் பாயும் போது அழுத்தம் அதிகரிக்கிறது

(A) Newton's principle
நியூட்டன் விதி

(B) Stephens principle
ஸ்டீபன் விதி

(C) Bernoulli's principle
பெர்னூலி விதி

(D) Navigation principle
நேவிகேஷன் விதி

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

45. To study about flow of air is called as
காற்றின் ஓட்டத்தைப் பற்றி ஆராய்வது எவ்வாறு அழைக்கப்படுகிறது

(A) Gas Dynamics
வாயு இயக்கவியல்

(B) Aero Dynamics
காற்றோட்ட இயக்கவியல்

(C) Hydro Dynamics
நீரியக்கவியல்

(D) Fluid Dynamics
பாய்ம இயக்கவியல்

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

46. The cross sectional shape of propellor is called
புரொப்பல்லரின் குறுக்கு வெட்டு வடிவம் எவ்வாறு அழைக்கப்படுகிறது

(A) Air foil
ஏர்ஃபாயில்

(B) Camber
கேம்பர்

(C) Chord
கார்ட்

(D) Pitch
பிட்ச்

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

47. As per Bernoulli's principle, velocity of air increases as a result
பெர்னூலியின் கொள்கையின்படி காற்றின் வேகம் அதிகரிக்கும் போது

(A) Pressure decreases
காற்றின் அழுத்தம் குறைகிறது

(B) Pressure constant
காற்று நிலையான அழுத்தம் கொள்கிறது

(C) Pressure increases
காற்றின் அழுத்தம் அதிகரிக்கின்றது

(D) Pressure zero
காற்றின் அழுத்தம் பூஜ்யம் ஆகின்றது

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

48. What force directly opposes the forward motion of an aircraft?
ஒரு விமானத்தின் முன்னோக்கிய இயக்கத்தை நேரடியாக எதிர்க்கும் விசைகள் எவை?

(A) Weight
எடை விசை

(B) Drag
இழு விசை

(C) Lift
தூக்கு விசை

(D) Thrust
உந்து விசை

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

49. What task do ESCs (Electronic speed controllers) execute to power a drone's brushless outrunner motors?
ஒரு ட்ரோனின் பிரஷ்லெஸ் அவுட்ரன்னர் மோட்டார்களுக்கு ஆற்றலளிக்க, ESC-க்கள் என்ன பணியைச் செய்கின்றன?

(A) Amplify radio wave lengths
ரேடியோ அலைநீளங்களைப் பெருக்குதல்

(B) Step-down static resistance
நிலை மின்னழுத்தத்தைக் குறைத்தல்

(C) Convert DC to AC
DC-ஐ AC-ஆக மாற்றுதல்

(D) Decouple servo telemetry
சர்வோ டெலிமெட்ரியை துண்டித்தல்

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

50. The RPAS less than or equal to 250 g is called as
250 g க்கு சமமான மற்றும் அதற்கு கீழான ஆளில்லா விமான இயக்கமானது பின்வருவனவற்றில் எந்த வகையை சார்ந்துள்ளது?

(A) Micro
மிகச்சிறிய

(B) Small
சிறிய

(C) Nano
நுண்ணிய

(D) Medium
நடுத்தர

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

51. BVLOS is an abbreviation for?
BVLOS என்பதன் விரிவாக்கம்

(A) Basic visual line of sight
பேசிக் விசுவல் லைன் ஆப் சைட்

(B) Between visual line of sight
பிட்வின் விசுவல் லைன் ஆப் சைட்

(C) Beyond visual line of sight
பியாண்ட் விசுவல் லைன் ஆப் சைட்

(D) Beyond video line of sight
பியாண்ட் வீடியோ லைன் ஆப் சைட்

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

52. Which type of motors is generally used in drone?
ட்ரோன்களில் பொதுவாக எந்த வகையான மோட்டார்கள் பயன்படுத்தப்படுகின்றன?

(A) Brushless DC Motor
பிரஷ்லெஸ் DC மோட்டார்

(B) Brushed DC Motor
பிரஷ்டு DC மோட்டார்

(C) Induction Motor
இண்டக்ஷன் மோட்டார்

(D) Stepper Motor
ஸ்டெப்பர் மோட்டார்

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

53. Multi rotor RPA is classified based on
மல்டிரோட்டர் RPA பின்வருவனவற்றில் எதன் அடிப்படையில் வகைப்படுத்தப்படுகிறது?

(A) Size
அளவு

(B) Number of Rotors
ரோட்டர்களின் எண்ணிக்கை

(C) Landing
தரையிறக்கம்

(D) Aerodynamics
காற்றியக்கவியல்

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

54. The full form of 'MAV'
MAV என்பதன் விரிவாக்கம்

(A) Modern air vehicle
நவீன விமான வாகனம்

(B) Multi air vehicle
பல விமான வாகனம்

(C) Macro air vehicle
மேக்ரோ விமான வாகனம்

(D) Micro air vehicle
மைக்ரோ விமான வாகனம்

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

55. Which component is the brain of drone?
ட்ரோனின் மூளையாகச் செயல்படும் கருவி எது?

(A) Battery elimination circuit
பேட்டரி எலிமினேஷன் சர்க்யூட்

(B) Electronic speed controller
எலக்ட்ரானிக் ஸ்பீட் கண்ட்ரோலர்

(C) Remote controller
ரிமோட் கண்ட்ரோலர்

(D) Flight controller
பிளைட் கண்ட்ரோலர்

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

56. As per CAR,micro drone categories weight belongs to
சிவில் விமான தேவைகளின்படி, மைக்ரோ ட்ரோன் பின்வரும் நிறை அளவில் உள்ளது

(A) 250 gm to 2 kg

(B) 150 gm to 2 kg

(C) 100 gm to 3 kg

(D) 100 gm to 4 kg

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

57. Which meteorological factor determines the horizontal flight boundary for standard daylight drone operations?
சாதாரண பகல்நேர ட்ரோன் செயல்பாடுகளுக்கான கிடைமட்டப் பறக்கும் எல்லையை எந்த வானிலை காரணி தீர்மானிக்கிறது?

(A) Barometric pressure changes
காற்றழுத்த மாற்றங்கள்

(B) Prevailing atmospheric visibility
நிலவும் வளிமண்டல பார்வைத் தெளிவு

(C) Ambient relative humidity
சுற்றுப்புற ஒப்பு ஈரப்பதம்

(D) Wind direction changes
காற்றின் திசை மாற்றங்கள்

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

58. Anemometer is used to measure
அனிமோமீட்டர் எதை அளக்க பயன்படுகிறது

(A) Air speed
காற்றின் வேகம்

(B) Air pressure
காற்றின் அழுத்தம்

(C) Air temperature
காற்றின் வெப்பம்

(D) Air humidity
காற்றின் ஈரப்பதம்

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

59. How many oktar in few related to meteorology?
வானிலை அறிக்கையில் 'few' என்பது எத்தனை oktar குறிக்கிறது?

(A) 1 to 2 oktar of cloud cover
1 to 2 oktar மேகக் கூட்டம்

(B) 3 to 4 oktar of cloud cover
3 to 4 oktar மேகக் கூட்டம்

(C) 5 to 7 oktar of cloud cover
5 to 7 oktar மேகக் கூட்டம்

(D) 5 to 8 oktar of cloud cover
5 to 8 oktar மேகக் கூட்டம்

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

60. The stretches of mesosphere ranger from
மீசோஸ்பியர் வரம்புகளின் நீட்சிகள் என்ன?

(A) 40 – 70 km

(B) 50 – 85 km

(C) 30 – 50 km

(D) 37 – 70 km

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

61. Name the air space class where ATC not providing service?
ATC சேவை வழங்காத வான்வெளி வகுப்பு வகையின் பெயர்

(A) Class G
வகுப்பு G

(B) Class A
வகுப்பு A

(C) Class B
வகுப்பு B

(D) Class C
வகுப்பு C

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

62. Apart from physical airspace rules, what base line legal parameter must a pilot ensure they never compromise during flight?
பௌதீக வான்வெளி விதிகளைத் தவிர, விமானப் பயணத்தின்போது ஒரு விமானி எந்த அடிப்படை சட்ட அளவுருவை ஒருபோதும் மீறக்கூடாது என்பதை உறுதி செய்ய வேண்டும்?

(A) Entity privacy norms
நிறுவன தனியுரிமை நெறிமுறைகள்

(B) Lens zoom speed
வில்லைகளின் ஜூம் (zoom) வேகம்

(C) Video streaming bit rates
வீடியோ நேரலை பிட்ரேட்கள்

(D) Motor cooling curves
மோட்டார் குளிரூட்டும் வளைவுகள்

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

63. DGCA approved platform for drone operation is
டிரோன் செயல்பாட்டிற்காக டிஜிசிஏ (DGCA) அங்கீகரித்த தளத்தின் பெயர் என்ன?

(A) OTT platform
ஒடிடி (OTT) தளம்

(B) Digital platform
டிஜிட்டல் தளம்

(C) Application platform
அப்பிளிகேஷன் தளம்

(D) Digital sky platform
டிஜிட்டல் ஸ்கை தளம்

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

64. While flying the drone, the pilot position should be

ட்ரோன்களை பறக்கவிடும் போது, பைலட்டின் நிலை பின்வருமாறு இருக்க வேண்டும்.

(A) Left side

இடது பக்கம்

(B) Pitch side

ட்ரோன் மேலும் கீழும் சாயும் அசைவு பகுதி (Pitch side)

(C) Right side

வலது பக்கம்

(D) Roll side

ரோல் பக்கம்

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

65. What is the meaning of Radio Telephony?
ரேடியோ டெலிபோனி என்பதன் பொருள் என்ன?

(A) Transmission of frequency
அதிர்வெண் பரிமாற்றம்

(B) Transmission of waves
அலைகளின் பரிமாற்றம்

(C) Transmission of services
சேவைகளின் பரிமாற்றம்

(D) Transmission of sound by telephone
தொலைபேசி வாயிலாக ஒலி பரிமாற்றம்

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

66. What is the shape of cautionary signs?
எச்சரிக்கை பலகைகள் (cautionary signs)-ளின் வடிவம் குறியீடுகள் என்ன?

(A) Circular
வட்ட வடிவம்

(B) Square
சதுர வடிவம்

(C) Triangle
முக்கோண வடிவம்

(D) Hexagon
அறுகோண வடிவம்

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

67. The three elements of the fire triangle are
நெருப்பு முக்கோணத்தின் மூன்று கூறுகள் எவை?

(A) oxygen, fuel and heat
ஆக்ஸிஜன், எரிபொருள் மற்றும் வெப்பம்

(B) fuel, oxygen and water
எரிபொருள், ஆக்ஸிஜன் மற்றும் நீர்

(C) water, heat and fuel
நீர், வெப்பம் மற்றும் எரிபொருள்

(D) heat, oxygen and water
வெப்பம், ஆக்ஸிஜன் மற்றும் நீர்

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

68. What is the nominal cell voltage of Lipo battery?
லிப்போ (Li-po) பேட்டரியின் பெயரளவு கலமின்னழுத்தம் என்ன?

(A) 3.9 volts
3.9 வோல்ட்

(B) 3.7 volts
3.7 வோல்ட்

(C) 3.2 volts
3.2 வோல்ட்

(D) 3.0 volts
3.0 வோல்ட்

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

69. Which class of fire is a classified involving metal?
உலோகங்கள் சம்பந்தப்பட்ட தீ எந்த வகையைச் சேர்ந்தது?

(A) Class A
வகுப்பு A

(B) Class B
வகுப்பு B

(C) Class C
வகுப்பு C

(D) Class D
வகுப்பு D

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

70. Match the following :
பின்வருவனவற்றைப் பொருத்து :

(a)	Helmet தலைக் கவசம்	1.	To protect arms கைகளை பாதுகாக்க
(b)	Gloves கையுறைகள்	2.	To protect foots கால்களை பாதுகாக்க
(c)	Ear muffs காதணிகள்	3.	To protect head தலையை பாதுகாக்க
(d)	Safety boots பாதுகாப்பு காலணிகள்	4.	To protect ears காதுகளை பாதுகாக்க

	(a)	(b)	(c)	(d)
(A)	3	1	4	2
(B)	3	1	2	4
(C)	4	2	3	1
(D)	4	2	1	3

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

71. What is drone way point
ட்ரோன் வழிப்புள்ளி என்றால் என்ன?

(A) Battery level indicator
பேட்டரி நிலை காட்டி

(B) A specific 3D Coordinate on a map guiding the drone's path
வரைபடத்தில் ட்ரோனின் பாதையை வழிநடத்தும் ஒரு குறிப்பிட்ட முப்பரிமாண ஆள் கூறு

(C) The remote controllers signal frequency
ரிமோட் கண்ட்ரோலர் சிக்னல் அதிர்வெண்

(D) The manual RTH button
கைமுறை முகப்புக்கு திரும்பும் பொத்தான்

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

72. What does a camera view polygon typically represent in drone GCS software?
ட்ரோன் தரை கட்டுப்பாட்டு நிலைய மென்பொருளில் கேமரா பார்வை பலகோணம் பொதுவாக எதைக் குறிக்கிறது

(A) The physical flight path trajectory of the drone
ட்ரோனின் இயற்பியல் பறக்கும் பாதை சுற்றுப்பாதை

(B) The estimated ground foot print area captured by the camera lens
கேமரா லென்ஸால் படம்பிடிக்கப்பட்ட மதிப்பிடப்பட்ட தரைப்பாப்பு/கவரேஜ் பகுதி

(C) The restricted no fly geo fence boundary
கட்டுப்படுத்தப்பட்ட பறக்கத்தடை புவிவேலி எல்லை

(D) The battery discharge rate zone
மின்கல வெளியேற்ற விகித மண்டலம்

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

73. The parameters are primarily required to compute a real time camera view polygon for a drone are:
ஒரு ட்ரோணுக்கான நிகழ்நேர கேமரா காட்சி பல கோணத்தைக் கணக்கிடுவதற்கு முதன்மையான தேவைப்படும் அளவுருக்கள் யாவை?

(A) Wind speed, Motor RPM, and propeller size
காற்றின் வேகம், மோட்டார் சுழற்சி, வேகம் மற்றும் சுழலியன் அளவு

(B) Camera sensor size, focal length, flight altitude
கேமரா சென்சார் அளவு, குவிய நீளம், பறக்கும் உயரம்

(C) Camera weight & number of ESCs
கேமரா எடை மற்றும் ESC களின் எண்ணிக்கை

(D) Latitude & Longitude of the ground station only
தரை நிலையத்தின் அட்சரேகை மற்றும் தீர்க்க ரேகை மட்டும்

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

74. Which term describes pre-set geographical coordinate point programmed into UAV navigation system for autonomous flight paths?
ஆளில்லா வானூர்தியின் தானியங்கி பறக்கும் பாதைக்களான வழி செலுத்தல் அமைப்பில் நிரல்படுத்தப்பட்ட முன்னரே அமைக்கப்பட்ட புவியியல் ஒருங்கிணைப்பு புள்ளிகளை விவரிக்கும் சொல் என்ன?

(A) Vectors
திசையன்கள்

(B) Way points
வழிப்புள்ளிகள்

(C) Locators
இருப்பிடங்கள்

(D) Flight fetters
விமான கயிறுகள்

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

75. What primary role does a path tracking algorithm like pure pursuit play in way point navigation
பியூர் பர்சூட் போன்ற ஓடு பாதை கண்காணிப்பு விதிமுறையின் முதன்மை பங்கு என்ன?

(A) It maps unknown indoor obstacles in real time
இது அறியப்படாத உட்புறத் தடைகளை நிகழ்நேரத்தில் வரைபடமாக்குகிறது

(B) It calculates the satellite ephemeris data
இது செயற்கை கோள் வானியல் தரவுகளை கணக்கிடுகிறது

(C) It computer the steering angle needed to intercept a look-ahead print on the earth
பாதையில் ஒரு முன்னோட்ட புள்ளியை இடைமறிக்க தேவையான திசை திருப்பும் கோணத்தை கணக்கிடுகிறது

(D) It measures raw rotor RPM
மோட்டாரின் உண்மையான ஆர்பிஎம் ஐ அளவிடுகிறது

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

76. What is the maximum data encryption standard required by DGCA guidelines for the command & control link between AUAV & GCS
ஒரு ட்ரோனுக்கும், புவிநிலை மையத்திற்கும் இடையேயான கட்டளை மற்றும் கட்டுப்பாட்டு இணைப்பிற்கு DGCA வழிகாட்டுதல்களின்படி தேவைபடும் குறைந்தபட்ச தரவு குறியாக்கத் தரநிலை என்ன?

(A) 32 bit encryption
32 பிட் குறியாக்கம்

(B) 64 bit encryption
64 பிட் குறியாக்கம்

(C) 128 bit encryption
128 பிட் குறியாக்கம்

(D) 256 bit encryption
256 பிட் குறியாக்கம்

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

77. Example for spread spectrum technologies
பரவல் நிறமாலை தொழில் நுட்பங்களுக்கு எடுத்துக்காட்டு

(A) Frequency hopping
அதிர்வெண் துள்ளல்

(B) Scientisation
அறிவியல்மயமாக்கல்

(C) Frequency modulation
அதிர்வெண் பண்பேற்றம்

(D) False alarm
தவறான எச்சரிக்கை

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

78. What operational limit should a remote pilot generally maintain during video-assisted operations unless specific BVLOS is granted?
BVLOS அனுமதி வழங்கப்படாவிட்டால் வீடியோ உதவியுடனான செயல்பாடுகளின் போது ரிமோட் பைலட்டுகள் பொதுவாக என்ன செயல்பாட்டு வரம்பை பராமரிக்க வேண்டும்?

(A) BVLOS
BVLOS

(B) Unlimited altitude ceiling above 2000 m
2000 m மேல் வரம்பற்ற உயர உச்ச வரம்பு

(C) VLOS
VLOS

(D) Night flying without anti-collision lights
மோதல் தடுப்பு விளக்குகள் இல்லாமல் இரவல் பறத்தல்

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

79. Which sensor helps a drone maintain stable orientation & short term movement data if GPS signals are lost?
ஜிபிஎஸ் சிக்னல்கள் துண்டிக்கப்படும் போது, ட்ரோன் நிலையான திசையமைவையும் குறுகிய கால இயக்கத் தரவையும் பராமரிக்க எந்த சென்சார் உதவுகிறது?

(A) Ultra sonic sensor
மீயொலி சென்சார்

(B) Inertial measurement unit
நிலைம அளவீட்டு அலகு (Inertial measurement unit)

(C) Pitot tube
பிடோட் குழாய்

(D) Thermal camera
வெப்ப கேமரா

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

80. In VLOS operations, collision avoidance achieved using which technology?
VLOS இயக்கத்தில், மோதல் தவிர்ப்பு சாதித்தது எந்த தொழில்நுட்பத்தில்?

(A) Visual metrological conditions
விசுவல் வானிலை காரணங்கள்

(B) Instrument flight rules
இன்ஸ்ட்டுமண்ட் ப்ளைட் ரூல்ஸ்

(C) Video flight rules
வீடியோ ப்ளைட் ரூல்ஸ்

(D) Sense and avoid
உணர்ந்து தவிர்க்கவும்

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

81. What system is heavily relied upon during long range BVLOS operations for cooperative or non cooperative collision avoidance?
நீண்ட தூர நேரடிப் பார்வை புலமற்ற செயல்பாடுகளின் போது கூட்டு அல்லது கூட்டு அல்லாத மோதல் தவிர்ப்புக்காக எந்த அமைப்பு பெரிதும் நம்பப்படுகிறது?

(A) Sense and avoid system
உணர் மற்றும் தவிர்க்கவும் அமைப்பு

(B) Manual binoculars tracking by the primary pilot
முதன்மை விமானியால் இயக்கப்படும் கைமுறை தொலைநோக்கி கண்காணிப்பு

(C) Ground placed Acrylic amplifiers
தரையில் வைக்கப்பட்ட ஒலி பெருக்கிகள்

(D) On bound mechanical counter weights
உள்ளமைக்கப்பட்ட இயந்திர எதிர் எடை

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

82. Which technology stack is most critical for safety managing traffic separation & collision avoidance during BVLOS operations where direct visual scanning is absent

நேரடிப் பார்வை தேடல் இல்லாத BVLOS செயல்பாடுகளின் போது போக்குவரத்து பிரிப்பு மற்றும் மோதல் தவிர்ப்பை பாதுகாப்பாக நிர்வகிப்பதற்கு எந்த தொழில் நுட்பக் கட்டமைப்பு முக்கியமானது?

(A) FPV monitor
FPV மானிட்டர்

(B) Detect and avoid systems
கண்டறிய மற்றும் தவிர்க்க அமைப்பு

(C) Manual hand controller telemetry
கைமுறை கைக்கட்டுபாட்டு கருவி தொலை அளவீடு

(D) Standard magnetic compass pairing
நிலையான காந்த திசைகாட்டி இணைத்தல்

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

83. What altitude the drone must not be flown in VLOS operations
ட்ரோனின் VLOS இயக்கத்தில் எந்த ஒரு உயரத்திற்கு மேல் பறக்கக்கூடாது

(A) Not exceeding 200 m above the ground or water
200 m மிகாமல் நிலத்திற்கு மேலே (அ) தண்ணீருக்கு மேலே

(B) Not exceeding 100 m above the ground or water
100 m மிகாமல் நிலத்திற்கு மேலே (அ) தண்ணீருக்கு மேலே

(C) Not exceeding 120 m above the ground or water
120 m மிகாமல் நிலத்திற்கு மேலே (அ) தண்ணீருக்கு மேலே

(D) Not exceeding 250 m above the ground or water
250 m மிகாமல் நிலத்திற்கு மேலே (அ) தண்ணீருக்கு மேலே

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

84. What mandatory digital frame work must a commercial drone operator in India comply with before initiating any flight
இந்தியாவில் உள்ள ஒரு வர்த்தக ட்ரோன் இயக்குபவர் அங்கீகரிக்கப்பட்ட சோதனைகள் உட்பட எந்தவொரு விமானப் பயணத்தையும் தொடங்குவதற்கு முன்பு, எந்தக் கட்டாய டிஜிட்டல் கட்டமைப்பைக் கடைபிடிக்க வேண்டும்?

(A) Manual paper flight logging only
கையேடு காகித விமானப் பதிவு மட்டும்

(B) No permission two take off via digital sky
டிஜிட்டல் ஸ்கை வழியாக அனுமதி இல்லை புறப்பாடு இல்லை

(C) Direct verbal clearance from local police
உள்ளூர் காவல் துறையிடமிருந்து நேரடி வாய்மொழி அனுமதி

(D) International federal aviation clearance
சர்வதேச பெடரல் ஏவியேசன் அனுமதி

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

85. BVLOS means
BVLOS என்பது

(A) Beyond video line of sight
பியாண்ட் வீடியோ லைன் ஆப் சைட்

(B) Before visual line of sight
முன் விசுவல் லைன் ஆப் சைட்

(C) Beyond visual line of sight
பியாண்ட் விசுவல் லைன் ஆப் சைட்

(D) Before video light of sign
முன் வீடியோ லைன் ஆப் சைன்

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

86. Why do landscape architects prefer a drone equipped with a normalized difference vegetation index (NDVI) sensor?
நில வடிவமைப்பாளர்கள் இயல்பாக்கப்பட்ட வேறுபாட்டுத் தாவரக்குறியீடு (NDVI) உணரி பொருத்தப்பட்ட ட்ரோனை ஏன் விரும்புகிறார்கள்?

(A) To count structural steel bars.
கட்டமைப்பு எஃகு கம்பிகளை எண்ணுவதற்கு

(B) To check plant health and plant moisture levels
தாவரங்களின் ஆரோக்கியம் மற்றும் ஈரப்பத அளவுகளைச் சரிபார்க்க

(C) To boost remote control telemetry range
தொலைக்கட்டுப்பாட்டு தொலை அளவீடு வரம்பை (telemetry) அதிகரிக்க

(D) To lower the battery internal resistance
மின்கலனின் அக மின்தடையைக் குறைக்க

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

87. What kind of sensor payload does a drone use to find buried structural lines, pipelines, or mineral deposits through a solid ground?
திடமான நிலத்தின் ஊடாகப் புதைக்கப்பட்ட கட்டமைப்பு வழித்தடங்கள், குழாய்கள் அல்லது கனிமப்படிவங்களைக் கண்டறிய ஒரு ட்ரோன் எந்த வகையான சுமையைப் (payload) பயன்படுத்துகிறது

(A) Ground penetrating Radar
தரை ஊடுருவும் ரேடார்

(B) Day TV camera arrays
பகல் நேர டிவி கேமரா வரிசைகள்

(C) Piezo-electric altimeter ports
பீசோ-மின்சார உயரமானித் துளைகள்

(D) Fluxgate magnetometers
ஃப்ளக்ஸ்கேட் காந்தமானிகள்

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

88. Why do internal drone sensors need dedicated cooling paths?
ட்ரோனின் உட்புற உணரிகளுக்கு ஏன் பிரத்யேக குளிர்விப்புப் பாதைகள் தேவைப்படுகின்றன?

(A) To lower weight
எடையைக் குறைக்க

(B) To stop over heating
அதிக வெப்பமடைவதைத் தடுக்க

(C) To measure airspeed
காற்றின் வேகத்தை அளவிட

(D) To reduce drag
காற்றின் தடையைக் குறைக்க

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

89. If a drone is operating at a high "Density Altitude" due to high temperature and moisture, what type of air condition is the drone's flight computer actually experiencing?
அதிக வெப்பநிலை மற்றும் ஈரப்பதம் காரணமாக ஒரு ட்ரோன் அதிக "அடர்த்தி உயரத்தில்" இயங்கும் போது, அதன் விமானக் கணினி உண்மையில் எத்தகைய காற்றுக்சூழலை எதிர்கொள்கிறது.

(A) Heavy, thick air
கனமான, அடர்த்தியான காற்று

(B) Normal sea level air
சாதாரண கடல் மட்டக் காற்று

(C) Thinned out, high-altitude air
மெல்லிய, அதிக உயரத்திற்கான காற்று

(D) Freezing, pressurized air
உறைநிலைக்கு உட்பட்ட அழுத்தப்பட்ட காற்று

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

90. Which air condition gives a drone the best aerodynamic lift?
எந்த வகையான காற்று நிலை, ட்ரோனுக்கு சிறந்த காற்றியக்கவியல் (aerodynamic) ஏற்றத்தை அளிக்கிறது?

(A) Hot and humid
வெப்பமான மற்றும் ஈரப்பதமான

(B) Hot and dry
வெப்பமான மற்றும் வறண்ட

(C) Cold and dry
குளிர்ந்த மற்றும் வறண்ட

(D) Cold and humid
குளிந்த மற்றும் ஈரப்பதமான

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

91. As per the ICAO metar airport codes
Match the following:

ICAO metar விமான நிலையக் குறியீடுகளின்படி பின்வருவனவற்றைப் பொருத்துக :

Column A (ICAO Code) பத்தி A (ICAO குறியீடு)	Column B (Airport) பத்தி B (விமான நிலையம்)
(a) VIDP VIDP	1. Mumbai மும்பை
(b) VABB VABB	2. Chennai சென்னை
(c) VOMM VOMM	3. Delhi டெல்லி
(d) VOBL VOBL	4. Bengalore பெங்களூரு

	(a)	(b)	(c)	(d)
(A)	1	3	2	4
(B)	1	3	4	2
(C)	3	1	4	2
(D)	3	1	2	4

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

92. In the drone GLS software, the weather meter readings for Air temperature in the range of
ட்ரோனின் GLS மென்பொருளில் காற்றின் வெப்பநிலைக்கான வானிலை அளவீடுகள் இந்த வரம்பில் காட்டப்படுகின்றன

(A) 0°C to 50°C
(B) 0°C to 100°C
(C) 0°C to 30°C
(D) –15°C to 0°C
(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

93. Which sensor used for abstacle detection in drones
ட்ரோனில் தடைகளை கண்டறிய எந்த சென்சார் பயன்படுகிறது

(A) Gimbal
கிம்பல்
(B) Lidar
லிடார்
(C) Gyroscope
கைராஸ் கோப்
(D) Tilt sensor
டில்ட் சென்சார்
(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

94. Turbulence produced when wind passes over trees, buildings, or hills is known as,
மரங்கள், கட்டிடங்கள் அல்லது குன்றுகளின் மீது காற்று கடந்து செல்லும் போது உருவாகும் காற்று சுழற்சி (Turbulence) இவ்வாறு அழைக்கப்படுகிறது

(A) Thermal turbulence
வெப்பக் காற்று சுழற்சி
(B) Mechanical turbulence
இயந்திரக் காற்று சுழற்சி
(C) Convective flow
வெப்பச்சலன ஓட்டம்
(D) Clear air turbulence
தெளிந்த காற்றுச் சுழற்சி
(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

95. The disturbed air flow region formed on the downwind side of a building is called
ஒரு கட்டிடத்தின் காற்று வீசும் திசையில் உருவாகும் சீர்குலைந்த காற்றோட்டப் பகுதி இவ்வாறு அழைக்கப்படுகிறது.

(A) Wind wake
காற்றுப் பின்னோட்டம்

(B) Thermal lift
வெப்ப உயர்வு

(C) Jet stream
ஜெட் நீரோட்டம்

(D) Pressure zone
அழுத்த மண்டலம்

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

96. Wind gusts during flight may cause an RPA to
பறக்கும் போது வீசும் பலத்த காற்று, ஒரு RPA-வை பின்வருமாறு செய்யக்கூடும்.

(A) Improve battery efficiency
மின்கலனின் செயல்திறனை மேம்படுத்துதல்

(B) Increase pay load capacity
சுமந்து செல்லும் திறன் (pay load) அதிகரித்தல்

(C) Reduce GPS accuracy only
GPS துல்லியத்தை மட்டும் குறைத்தல்

(D) Deviate from its intended flight path
திட்டமிடப்பட்ட பறக்கும் பாதையிலிருந்து விலகி செல்லுதல்

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

97. When a drone flies behind a tall building on a windy day, it is most likely to experience
காற்று வீசும் ஒரு நாளில், ஒரு ட்ரோன் உயரமான கட்டிடத்திற்குப் பின்னால் பறக்கும் போது அது பெரும்பாலும் எதை எதிர்கொள்ளும்?

(A) Calm and steady air
அமைதியான மற்றும் சீரான காற்று

(B) Turbulent air flow
கொந்தளிப்பான காற்று ஓட்டம்

(C) Increased GPS accuracy
மேம்பட்ட GPS துல்லியம்

(D) Better battery life
சிறந்த பேட்டரி ஆயுள்

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

98. Which sensor measures the altitude of an RPA using atmospheric pressure?
வளிமண்டல அழுத்தத்தைப் பயன்படுத்தி RPA-வின் உயரத்தை அளவிடும் சென்சார் எது?

(A) Accelero meter
முடுக்கமானி

(B) Barometric sensor
வளிமண்டல அழுத்த உணரி

(C) Gyroscope
கைரோஸ்கோப்

(D) ultrasonic sensor
அல்ட்ராசோனிக் உணரி

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

99. What type of weather condition is generally associated with a sudden drop in barometric pressure readings?
பாரோமீட்டர் அழுத்த அளவீடுகளில் ஏற்படும் திடீர் சரிவு பொதுவாக எந்த வகையான வானிலை நிலையுடன் தொடர்புடையது?

(A) Stormy or rainy weather
புயல் அல்லது மழைக்கால வானிலை

(B) Clear and sunny skies
தெளிவான மற்றும் வெயில் நிறைந்த வானம்

(C) Severe cold and freezing ice
கடும் குளிர் மற்றும் உறைபனி

(D) Calm and dry conditions
அமைதியான மற்றும் வறண்ட சூழல்

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

100. What is the formula for pressure calculation?
அழுத்தத்தை கணக்கிடுவதற்கான சூத்திரம் என்ன?

(A) $P = \rho ah$

(B) $P = \rho vh$

(C) $P = \rho gh$

(D) $P = \rho uh$

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

101. 1 atmospheric pressure equals to
1 வளி மண்டல அழுத்தம் என்பது

(A) 101.325 Pa

(B) 101.325 Mpa

(C) 101.325 Gpa

(D) 101.325 Kpa

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

102. Gyroscope used to measure the
கைரோஸ்கோப் எதன் அளவினை அளவிட பயன்படுகிறது

(A) Linear movement
லினியர் அளவீடு

(B) Magnetic field
காந்தப் புலம்

(C) Rate of object rotation
பொருளின் சுழற்சி வேகம்

(D) Atmospheric pressure level
வளிமண்டல அழுத்தம்

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

103. What is the primary effect of high density altitude on the performance of an RPA's propellers?
அதிக அடர்த்தி உயரத்தில் ஒரு RPA – வின் உந்து விசிறிகளின் (propellers) செயல்பாட்டில் ஏற்படும் முதன்மையான விளைவு என்ன?

(A) Lower RPM
குறைந்த RPM

(B) Reduced (thrust)
குறைந்த உந்துவிசை (thrust)

(C) Increased efficiency
அதிகரித்த செயல்திறன் (efficiency)

(D) Higher torque
அதிக முறுக்குவிசை (torque)

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

104. Match the core sensor in column A with the specific flight data it collects in column B :

நெடுவரிசை A–வில் உள்ள முக்கிய சென்சாரை, நெடுவரிசை B–ல் அது சேகரிக்கும் விமான தரவுகளுடன் பொருத்துக :

	Column A (Sensor) நெடுவரிசை A (சென்சார்)		Column B (Data Collected) நெடுவரிசை B (சேகரிக்கப்பட்ட தரவு)
(a)	Gyroscope கைராஸ்கோப்	1.	Measures changes in atmospheric pressure to calculate relative altitude சார்பு உயரத்தை கணக்கிட வளிமண்டல அழுத்தத்தில் ஏற்படும் மாற்றங்களை அளவிடுகிறது
(b)	Accelerometer முடுக்கமானி	2.	Measures angular velocity to track changes in the drone's pith, roll and yaw rates ட்ரோனின் பிட்ச், ரோல் மற்றும் யா விகிதங்களில் ஏற்படும் மாற்றங்களை கண்காணிக்க கோண வேகத்தை அளவிடுகிறது
(c)	Barometer காற்றழுத்தமானி	3.	Measures linear forces and acceleration along the X, Y, Z axes X, Y மற்றும் Z அச்சுகளில் நேரியல் விசைகளையும், முடுக்கத்தையும் அளவிடுகிறது
(d)	Global positioning (GPS) system புவி இருப்பிட அமைப்பு (GPS)	4.	Receives satellite signals to establish precise horizontal latitude and longitude coordinates துல்லியமான கிடைமட்ட அட்சரேகை, தீர்க்க ரேகை ஆயங்களை நிறுவ செயற்கைக்கோள் சமிக்ஞைகளை பெறுகிறது

	(a)	(b)	(c)	(d)
(A)	1	2	3	4
(B)	1	3	2	4
(C)	2	1	3	4
(D)	2	3	1	4

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

105. Which sensor helps determine the heading of the RPA?
RPA –வின் திசையை (heading) கண்டறிய உதவும் சென்சார் எது?

(A) Magnetometer
காந்தமானி

(B) Hygro meter
ஈரப்பதமானி

(C) Thermometer
வெப்பமானி

(D) Ultrasonic sensor
மீயொலி உணரி (sensor)

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

106. What does the KV rating of a brushless drone motor indicate?
துரிகையற்ற ட்ரோன் இயக்கியின் (Brush less drone motor) KV மதிப்பீடு எதைக் குறிக்கிறது?

(A) The maximum continuous voltage of the motor
மோட்டார் பாதுகாப்பாக கையாளக்கூடிய அதிகபட்ச தொடர் மின்னழுத்தம்

(B) The structural weight the motor can lift during take-off
புறப்படும்போது மோட்டாரால் தூக்கக்கூடிய கட்டமைப்பு எடை

(C) The motor revolutions per minute per volt with no load
சுமை ஏதுமில்லாத நிலையில் ஒரு வோல்ட் மின் அழுத்தத்திற்கு மோட்டார் சுழலும் வேகம் (RPM)

(D) The electrical current drawn by the motor during a hover
ட்ரோன் ஒரே இடத்தில் நிலையாக பறக்கும் போது மோட்டார் எடுத்துக்கொள்ளும் மின்சாரம்

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

107. What does the emergency situation known as "Fly-away" refer to?
"Fly-away" கட்டுப்பாட்டை இழந்து பறந்து செல்லுதல் என்ற அவசர நிலை எதைக் குறிக்கிறது?

(A) Battery overheating
மின்கலம் அதிக வெப்பமடைதல்

(B) Flying away autonomously, out of the RPA's operator control
RPA இயக்குநரின் கட்டுப்பாட்டை இழந்து தன்னிச்சையாக பறந்து செல்வது

(C) Loss of GPS signal only
GPS சமிக்ஞை மட்டும் இழக்கப்படுவது

(D) Damage to the landing gear
தரையிறங்கும் கருவி (Landing Gear) சேதமடைவது

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

108. AEC drones refer to
AEC ட்ரோன்கள் என்பது எதைக் குறிக்கிறது

(A) Autonomous, energy efficient, compact drones
தன்னாட்சி, ஆற்றல் திறன் மிக்க மற்றும் சிறிய ட்ரோன்கள்

(B) Automatic, efficient, controlled drones
தானியங்கி, திறமையான மற்றும் கட்டுப்பாட்டுக்கு உட்பட்ட ட்ரோன்கள்

(C) AI enabled, electric, compact drones
செயற்கை நுண்ணறிவுள்ள, மின்சார மற்றும் சிறிய ட்ரோன்கள்

(D) Architecture, engineering, and construction drone
கட்டிடக்கலை, பொறியியல் மற்றும் கட்டுமானம் ட்ரோன்கள்

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

109. Which metric determines the maximum un powered gliding distance over the ground for a fixed-wing RPA?

ஒரு நிலையான இறக்கை கொண்ட ஆளில்லா விமானம் (RPA) தரைக்கு மேல் காற்றில் உந்து சக்தி இல்லாமல் சறுக்கிச் செல்லும் அதிகபட்ச தூரத்தை எந்த அளவீடு தீர்மானிக்கிறது?

(A) Gross weight
மொத்த எடை

(B) Cruising speed
பயண வேகம்

(C) Aerodynamic efficiency
காற்றியக்கவியல் செயல்திறன்

(D) Absolute Altitude
முழுமையான உயரம்

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

110. What specific air pressure type does the front-opening of a pitot-tube measure to calculate airspeed?

காற்றின் வேகத்தை கணக்கிட pitot குழாயின் முன் திறப்பு எந்த வகையான குறிப்பிட்ட காற்று அழுத்தத்தை அளவிடுகிறது?

(A) Static pressure
நிலை அழுத்தம்

(B) Total pressure
மொத்த அழுத்தம்

(C) Atmospheric pressure
வளிமண்டல அழுத்தம்

(D) Dynamic pressure
இயக்க அழுத்தம்

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

111. The no.of permissable channel in PPM receiver is

PPM – ரிசீவரில் அனுமதிக்கப்பட்ட சேனல்களின் எண்ணிக்கை

(A) 4

(B) 6

(C) 8

(D) 10

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

112. Arrange the correct order sequence for sense and avoid technology
சென்ஸ் அண்ட் அவாய்ட் டெக்னாலஜி தொழில்நுட்பத்தை பொருள் உணர்த்தும் வகையில் சரியான வரிசையில் அமைக்கவும்

(A) Sense, Detect, Avoid
உணர்வு, கண்டறி, தவிர்

(B) Sense, Action, Avoid
உணர்வு, செயல், தவிர்

(C) Avoid, Sense, Action
தவிர், உணர்வு, செயல்

(D) Avoid, Action, Sense
தவிர், செயல், உணர்வு

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

113. Which one of the following is not the function of electronic speed controller?
கீழ்வருவனவற்றுள் எது எலக்ட்ரானிக் ஸ்பீடு கண்ட்ரோலர் செயல்பாடு அல்ல

(i) To control speed
வேகத்தை கட்டுப்படுத்த

(ii) To act as low voltage cutoff
குறைந்த மின்னழுத்தத்தை துண்டிக்க

(iii) To act as brake
பிரேக்காக செயல்பட

(iv) To vary actuator
ஆக்சு வேட்டரை மாற்றுவதற்க்கு

(A) (iv) only
(iv) மட்டும்

(B) (i) only
(i) மட்டும்

(C) (i) and (iii) only
(i) மற்றும் (iii) மட்டும்

(D) (i) and (iv) only
(i) மற்றும் (iv) மட்டும்

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

114. Which sensor is responsible for drone latitude, longitude and elevation points?
ட்ரோனின் அட்சரேகை, தீர்க்கரேகை மற்றும் உயரப் புள்ளிகளுக்கு எந்த சென்சார் பொறுப்பு?

(A) ILS
ஐ.எல்.எஸ்

(B) INS
ஐ.என்.எஸ்

(C) GPS
ஜி.பி.எஸ்

(D) UPS
யூ.பி.எஸ்

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

115. The right stick moves up and down in transmitter helps to move the drone in
டிரான்ஸ்மிட்டரில் உள்ள வலது ஜய்ஸ்டிக் மேலும் கீழும் நகர்துவதன் மூலம் விமானத்தின்

(A) Pitch forward and backward
பிட்ச்யை முன் பின்பாக கட்டுப்படுத்தலாம்

(B) Roll left and right
ரோலை வலது இடமாக கட்டுப்படுத்தலாம்

(C) Yaw left and right
யாவை வலது இடமாக கட்டுப்படுத்தலாம்

(D) Throttle up and down
திரட்டிலை மேல் கீழாக கட்டுப்படுத்தலாம்

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

116. The range of medium frequency band is
நடுத்தர அதிர்வெண் பட்டையின் வரம்பு

(A) 3 to 30 MHz

(B) 30 to 300 MHz

(C) 300 to 3000 MHz

(D) 300 to 3000 KHz

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

117. Why do ESC require calibration?
எலக்ட்ரானிக் வேகக் கட்டுப்பாட்டு கருவிக்கு (ESC) ஏன் அளவுத் திருத்தம் தேவைப்படுகிறது?

(A) To adjust drone's coordinates
ட்ரோன் ஒருங்கிணைப்பு புள்ளிகளை சரி செய்ய

(B) To synchronise the throttle range between FC & ESC
பிளைட் கன்ட்ரோலர் மற்றும் எலக்ட்ரானிக் வேகக் கட்டுபாட்டு கருவிக்கு இடையேயான த்ராட்டில் வரம்பை ஒத்திசைக்க

(C) To increase battery capacity
பேட்டரியின் திறனை அதிகரிக்க

(D) To correct compass declination
திசைகாட்டி சரிவை சரி செய்ய

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

118. In sense and avoid technology, the type of control used in drones is
உணர்ந்து தவிர்ப்பு தொழில்நுட்பத்தில் ட்ரோன்களில் பயன்படுத்தப்படும் கட்டுப்பாட்டு வகை

(A) Open loop
திறந்த சுழற்சி கட்டுப்பாடு

(B) Closed loop
மூடிய வளைய கட்டுப்பாடு

(C) Series
தொடர் கட்டுப்பாடு

(D) Parallel
இணைவு கட்டுப்பாடு

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

119. What is the basic purpose of a drone's GPS system?
ட்ரோனின் ஜிபிஎஸ் (GPS) அமைப்பின் அடிப்படை நோக்கம் என்ன?

(A) Control the drone's altitude
ட்ரோனின் உயரத்தை கட்டுப்படுத்த

(B) Transmit high frequency radio signals
உயர் அதிர்வெண் ரேடியோ சமிக்ஞைகளை அனுப்புதல்

(C) Navigate and maintain precise positions
வழி செலுத்தி, துல்லியமான நிலையை தக்க வைத்து கொள்கிறது

(D) Propeller balance
ப்ரோப்லர் சமநிலை

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

120. Which frequency band is most commonly used for long range drone control links?
நீண்ட தூர ட்ரோன் கட்டுப்பாட்டு இணைப்புகளுக்கு எந்த அதிர்வெண் பட்டை மிகவும் பொதுவாக பயன்படுத்தப்படுகிறது?

(A) 2.4 GHz
(B) 3.4 GHz
(C) 4.4 GHz
(D) 1.4 GHz
(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

121. Brush less motor uses
தூரிகையற்ற மோட்டார்கள் எவை கம்யூட்டேஷகளை (பரிமாற்றிகளை) பயன்படுத்துகின்றன

(A) Electrical commutation
மின்சார பரிமாற்றிகள்
(B) Mechanical commutation
இயந்திர பரிமாற்றிகள்
(C) Hybrid commutation
கலப்பின பரிமாற்றிகள்
(D) Inverter commutation
இன்வெர்டர் பரிமாற்றிகள்
(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

122. KV ratio equals
KV விகிதச் சமன்பாடுகள்

(A) RPM / peak voltage
ஆர்.பி.எம் / உச்ச மின்னழுத்தம்
(B) RPM / peak current
ஆர்.பி.எம் / உச்ச மின்னோட்டம்
(C) Peak current / RPM
உச்ச மின்னோட்டம் / ஆர்.பி.எம்
(D) Peak voltage / RPM
உச்ச மின்னழுத்தம் / ஆர்.பி.எம்
(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

123. The connectors used to connect drone to a battery is
ட்ரோனையும் பேட்டரியையும் இணைக்கப் பயன்படுத்தப்படும் இணைப்பான் இவைகளில் எவை?

(A) Deans connector
டீன்ஸ் இணைப்பான்

(B) C16, connector
C16, இணைப்பான்

(C) KT60, connector
KT60, இணைப்பான்

(D) USB connector
USB இணைப்பான்

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

124. A Li-po battery is specified as 14.80 volts, how many cells the Li-Po battery may have?
ஒரு Li-po பேட்டரி 14.80 வோல்ட் என குறிப்பிடப்பட்டுள்ளது அந்த Li-po பேட்டரியில் எத்தனை செல்கள் உள்ளன?

(A) 3S

(B) 4S

(C) 5S

(D) 6S

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

125. In a series circuit, what happens to the electrical current flowing through each component
ஒரு தொடர் மின்சுற்றில் ஒவ்வொரு கூறு வழியாகவும் பாயும் மின்சாரத்திற்கு என்ன நிகழ்கிறது?

(A) Current becomes zero
மின்னோட்டம் பூஜ்ஜியமாகிறது

(B) Current increases
மின்னோட்டம் அதிகரிக்கிறது

(C) Current divides based on the resistance
மின்தடையை பொறுத்து மின்னோட்டம் வேறுபடுகிறது

(D) Current is the same
சமமான மின்னோட்டம்

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

126. Which of the following is considered a major safety risk if a Li-Po battery is overcharged?
ஒரு லிப்போ (Li-Po) பேட்டரி அளவுக்கு அதிகமாக சார்ஜ் செய்யப்பட்டால் பின்வருவனவற்றில் எது ஒரு பெரிய பாதுகாப்பு அபாயமாக கருதப்படுகிறது

(A) Memory effect
நினைவக விளைவு

(B) Sulfation
சல்பேற்றம்

(C) Reversible loss
மீளக்கூடிய இழப்பு

(D) Thermal run away
வெப்பத்தடையற்ற அதிகரிப்பு

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

127. Type of battery connector used in drones is
ட்ரோன்களில் பயன்படுத்தப்படும் பேட்டரி இணைப்பியின் வகை

(A) RT 60
RT 60

(B) RS 60
RS 60

(C) XT 60
XT 60

(D) XZ 60
XZ 60

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

128. If a Lipo battery contains 2S, then what is the rated voltage it delivers?
ஒரு லிபோ (Lipo) பேட்டரி '2S' வகையைச் சேர்ந்ததாக இருந்தால் அது வழங்கும் மதிப்பிடப்பட்ட மின்னழுத்தம் (rated voltage) என்ன?

(A) 3.20 volts
3.20 வோல்ட்

(B) 7.40 volts
7.40 வோல்ட்

(C) 14.80 volts
14.80 வோல்ட்

(D) 16.80 volts
16.80 வோல்ட்

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

129. In which year was first electric motor was invented. (Battery Power)
முதலாவது மின்சார மோட்டார் (பேட்டரி மூலம்) எந்த ஆண்டு கண்டுபிடிக்கப்பட்டது?

(A) 1854

(B) 1844

(C) 1834

(D) 1884

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

130. What is the approximate motor rating (kv) 1-2s cell battery
1-2s செல் பேட்டரிக்கான தோராயமான மோட்டர் (kv) மதிப்பீடு என்ன?

(A) 730
(B) 830
(C) 1250
(D) 2300
(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

131. What is the name of RPA, if configured with 8 rotors?
8 ரோட்டர்களுடன் கட்டமைக்கப்பட்ட RPA - ன் பெயர் என்ன?

(A) Quad copter
குவாட் காப்டர்
(B) Hexa copter
ஹெக்ஸா காப்டர்
(C) Octa copter
ஆக்டா காப்டர்
(D) Mono copter
மோனோ காப்டர்
(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

132. Propellers are usually represent by numbers, the first and second number represent
புரொப்பல்லர்கள் பொதுவாக எண்களால் குறிப்பிடப்படுகின்றன அதன் முதல் மற்றும் இரண்டாவது எண்கள் எவற்றை குறிப்பிடுகின்றன?

(A) Diameter and RPM
விட்டம் மற்றும் ஆர்.பி.எம்

(B) Diameter and Pitch
விட்டம் மற்றும் பிட்ச்

(C) Pitch and RPM
பிட்ச் மற்றும் ஆர்.பி.எம்

(D) Pitch and Length
பிட்ச் மற்றும் நீளம்

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

133. Antennas are used to transmit/ receive
எவ்வகை சமிக்ஞைகளை அனுப்புவதற்கும் பெறுவதற்கும் ஆண்டெனாக்கள் பயன்படுத்தப்படுகின்றன?

(A) Video signals
ஒளி சமிக்ஞைகள்

(B) Acoustic signal
ஒலி சமிக்ஞைகள்

(C) Radio frequency signal
ரேடியோ அலைவரிசை சமிக்ஞைகள்

(D) Infrared signal
அகச்சிவப்பு மிக்ஞைகள்

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

134. Chord is represented as
கார்டு என குறிப்பிடப்படுவது எது?

(A) Distance between mean camber line & leading edge of an airfoil
ஏர்பாயிலின் முன்னணி விளிம்பிற்கும் மீன் கேம்பருக்குமான தூரம்

(B) Distance between the leading and trailing edge of an air foil
ஏர்பாயிலின் முன்னணி விளிம்பிற்க்கும் பின் விளிம்பிற்குமான தூரம்

(C) Distance between the trailing edge and chord line
ஏர்பாயிலின் பின் விளிம்பிற்க்கும், கார்டுக்குமான தூரம்

(D) Distance between the leading and mean distance
ஏர்பாயிலின் முன்னனி விளிம்பிற்கும் நீளத்திற்கான தூரம்

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

135. Which type or battery is most commonly used in multi rotor drones?
மல்டிரோட்டர் ட்ரோன்களில் எந்த வகை பேட்டரி (மின்கலம்) மிகவும் பொதுவாக பயன்படுத்தப்படுகிறது

(A) Lead acid
லெட் ஆசிட்

(B) Alkaline
ஆல்கலைன்

(C) Nickel-metal hydride
நிக்கல் - மெட்டல் - ஹட்ரேட்

(D) Lithium polymer (Lipo)
லித்தியம் பாலிமர்

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

136. A 10×5.5 propeller has a pitch of
10×5.5 அளவு கொண்ட புரொபெல்லர் (propeller), பிட்ச் அளவு

(A) 10 inches
10 அங்குலம்

(B) 10 mm
10 மிமீ

(C) 5.5 mm
5.5 மிமீ

(D) 5.5 inches
5.5 அங்குலம்

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

137. What is the primary purpose of an airfoil cross-sectional shape?
ஏர்ஃபாயில் குறுக்குவெட்டு வடிவத்தின் முதன்மை நோக்கம் என்ன?

(A) To minimize the structural weight of the drone wing
ட்ரோன் இறக்கையின் கட்டமைப்பு எடையை குறைப்பதற்கு

(B) To manipulate fluid flow to produce lift
தூக்கு விசையை உருவாக்க திரவ ஓட்டத்தை கையாளுதல்

(C) To direct signals to the control surfaces
கட்டுப்பாட்டு மேற்பரப்புகளுக்கு சமிக்ஞைகன வழிநடத்த

(D) To reduce the RCS of the Drone
ட்ரோனின் ரேடார் குறுக்கு வெட்டு பரப்பை குறைக்க

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

138. The primary function of the electronic speed controller (ESC) is
ட்ரோனின் வேகக் கட்டுப்பாட்டு கருவியின் முதல் செயல்பாடு

(A) To measure the altitude of the drone
ட்ரோனின் உயரத்தை அளப்பது

(B) To receive signals from the transmitter
டிரான்ஸ்மிட்டரின் அலைகளை பெறுவது

(C) To regulate speed of the motors
மோட்டாரின் வேகத்தை சரி செய்வது

(D) To regulate the temperature of batteries
மின்கலத்தின் வெப்பநிலையை சரிசெய்வது

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

139. What is the importance of landing gears in drone?
ட்ரோனில் லேண்டிங் கியர்-ன் (landing gears) முக்கியத்துவம் என்ன?

(A) To reduce the weight of drone
ட்ரோனின் எடையை குறைக்க

(B) To improve the stability
நிலைத் தன்மையை மேம்படுத்த

(C) To protect the drone during landing & takeoff
ட்ரோன் மேலே எழும்பும் போதும் மற்றும் தரையிறங்கும் போதும் பாதுகாக்க

(D) To increase the speed of motor
மோட்டாரின் வேகத்தை அதிகரிக்க

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

140. Which device converts the chemical energy into electrical energy?
எந்த கருவி வேதி ஆற்றலை, மின் ஆற்றலாக மாற்றப் பயன்படுகிறது

(A) Motor
மோட்டார்

(B) Propeller
ப்ரொப்பல்லர்

(C) Generator
ஜெனரேட்டர்

(D) Battery
பேட்டரி

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

141. How does a technician inspect a stored composite wing spar for hidden subsurface delamination?
சேமித்து வைக்கப்பட்டுள்ள ஒரு கலப்பு இறக்கை ஸ்பாரில், மறைந்திருக்கும் மேற்பரப்புக்குக் கீழுள்ள அடுக்குப்பிரிவுகளை ஒரு தொழில்நுட்ப வல்லுநர் எவ்வாறு பரிசோதிப்பார்?

(A) Measuring with calipers
அளவிகளைக் (calipers) கொண்டு அளவிடுதல்

(B) Wiping with acetone
அசிட்டோனைக் கொண்டு துடைத்தல்

(C) Tightening heavy clamps
கனமான பிடிப்பான்களை இறுக்குதல்

(D) Using ultrasonic waves
மீயொலி அலைகளைப் பயன்படுத்துதல்

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

142. What internal chemical state naturally occurs when Lipo battery packs are placed in storage for several months, requiring a gentle cycling process to resolve?

Lipo மின்கலத் தொகுப்புகள் பல மாதங்கள் சேமிப்பில் வைக்கப்படும்போது, மென்மையான சுழற்சி செயல்முறையைப் பயன்படுத்தி சரி செய்ய வேண்டிய எந்த உள் வேதியியல் நிலை இயற்கையாகவே ஏற்படுகிறது?

(A) Passivation layer formation
செயலற்ற அடுக்கு உருவாக்கம்

(B) Core thermal run away
மைய வெப்பத்தடையற்ற அதிகரிப்பு

(C) Instant short-circuiting
உடனடி குறுக்குச் சுற்று

(D) Permanent polarity reversal
நிரந்தர துருவ முனைப்பு மாற்றம்

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

143. Assertion [A]: Microscopic dust inside motors must be cleared after field operations

கூற்று [A]: களப்பணிகளுக்குப் பிறகு மோட்டார்களுக்குள் இருக்கும் நுண்ணிய தூசி அகற்றப்பட வேண்டும்

Reason [R]: Heavy dust build-up traps heat and causes stator insulation breakdown

காரணம் [R] : அதிகப்படியான தூசி படிவது வெப்பத்தைத் தக்க வைத்து ஸ்டேட்டர் (stator) காப்புச் சிதையை ஏற்படுத்துகிறது

(A) Both true, reason correct
இரண்டும் சரி; காரணம் சரியானது

(B) Both true, reason incorrect
இரண்டும் சரி; காரணம் தவறானது

(C) Assertion true, reason false
கூற்று சரி; காரணம் தவறு

(D) Assertion false, reason true
கூற்று தவறு; காரணம் சரி

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

144. What happens if dirt blocks the airspeed sensor tube?

அழுக்கு காற்று வேக உணரிக்குழாயை (airspeed sensor tube) அடைத்துக்கொண்டால் என்ன நடக்கும்?

(A) Disconnect
துண்டிக்கப்படுதல்

(B) Lock
பூட்டப்படுதல்

(C) Miscalculation
தவறான கணக்கீடு

(D) Over voltage
அதிக மின்னழுத்தம்

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

145. On a high voltage power distribution board, which type of failure can be triggered by a continuous film of damp carbon dust (or) soot?
உயர் மின்னழுத்த மின் விநியோகப் பலகையில், ஈரப்பதமான கார்பன் தூசு அல்லது கரியின் தொடர்ச்சியான படலம் எந்த வகையான மின்சுற்றுப் பழுதை ஏற்படுத்தக்கூடும்?

(A) Boosts current capacity
மின்னோட்டத்திறனை அதிகரிக்கிறது

(B) Increases wire insulation
கம்பியின் காப்புத்தன்மையை அதிகரிக்கிறது

(C) Causes short circuits
குறுக்குச் சுற்றுகளை ஏற்படுத்துகிறது

(D) Lowers resistance values
மின்தடை மதிப்புகளைக் குறைக்கிறது

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

146. What component level hazard occurs when ESCs accumulate a thick layer of grass sap and outdoor field dirt?
ESCs -களில் புல் பிசின் மற்றும் வெளிப்புற வயல் மண் தடிமனாகப்படியும் போது, கூறு மட்டத்தில் என்ன ஆபத்து ஏற்படுகிறது?

(A) Boosts signal latency
சிக்னல் தாமதத்தை அதிகரிக்கிறது

(B) Reverses motor direction
மோட்டாரின் திசையை மாற்றுகிறது

(C) Desolders power wires
மின்கம்பிகளில் பற்ற வைப்பை நீக்குகிறது

(D) Triggers thermal shutdown
வெப்பத்தினால் ஏற்படும் செயலிழப்பைத் தூண்டுகிறது

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

147. What is the safety material to use when wiping down an RPA?
RPA -வைத் துடைக்கப் பயன்படுத்தும் மிகவும் பாதுகாப்பான பொருள் எது?

(A) Rough steel wire
சொர சொரப்பான எஃகு கம்பி

(B) Wet thick sponge
ஈரமான தடிமனான பஞ்சு

(C) Dry micro fiber cloth
உலர்ந்த மைக்ரோ ஃபைபர் துணி

(D) Heavy industrial soap
அதிக சக்தி வாய்ந்த தொழிற்சாலை சோப்பு

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

148. Why a flight controller refuse to arm when the pilot sends the arm command?

விமானி "ஆம்" (arm) செய்வதற்கான கட்டளையை அனுப்பும்போது விமானக்கட்டுப்பாட்டுக் கருவி (flight controller) ஏன் அதைச் செயல்படுத்த மறுக்கக்கூடும்?

(A) The drone does not have a solid GPS lock (or) Correct level tracking

ட்ரோனில் நிலையான GPS இணைப்பு அல்லது சரியான நிலை கண்காணிப்பு இல்லை

(B) The camera tilt angle is slightly off

கேமராவின் சாய்வுக் கோணம் சற்று மாறியுள்ளது

(C) The plastic propellers match the color of the frame

பிளாஸ்டிக் உந்து சுழலிகளின் நிறம் சட்டத்தின் (frame) நிறத்துடன் ஒத்துப்போகிறது

(D) The GCS screen is set to minimum brightness

GCS திரையின் பிரகாசம் மிகக்குறைவாக உள்ளது

(E) Answer not known

விடை தெரியவில்லை

149. What is the most common manual stick command used to arm a drone on a mode 2 radio transmitter?

Mode 2 ரேடியோ அலைபரப்பியில் ட்ரோனை 'ஆம்' (arm) செய்யப்பயன்படுத்தப்படும் மிகவும் பொதுவான கைமுறை நெம்புகோல் கட்டளை எது?

(A) Push both sticks to the upper outside corners

இரண்டு நெம்புக்கோல்களையும் (sticks) மேல்புற வெளி மூலைகளை நோக்கித் தள்ளுதல்

(B) Pull the throttle stick down and to the bottom-right corner

த்ராட்டில் நெம்புகோலை கீழ்நோக்கியும், வலதுபுற கீழ் மூலைக்கு நேராகவும் இழுத்தல்

(C) Hold the pitch stick straight up for 5 seconds

பிட்ச் நெம்புகோலை ஐந்து வினாடிகளுக்கு நேராக மேல்நோக்கி பிடித்திருத்தல்

(D) Click the power switch two times quickly

பவர் சுவிட்சை இரண்டு முறை விரைவாக அழுத்துதல்

(E) Answer not known

விடை தெரியவில்லை

150. Before initiating any flight, what must the remote pilot inspect to satisfy themselves that the drone can be flown safely?
எந்தவொரு விமானப்பயணத்தையும் தொடங்குவதற்கு முன், ட்ரோனைப் பாதுகாப்பாக இயக்க முடியும் என்பதை உறுதிப்படுத்திக்கொள்ள ரிமோட் பைலட் எதைச் சரிபார்க்க வேண்டும்?

(A) The pay load camera resolution matrix
சுமைப்பகுதி கேமரா தெளிவுத்திறன் அணி

(B) The cloud server backup directory
மேகக்கணினி சேவையக காப்புப்பிரதி அடைவு

(C) All radio, command and control links
அனைத்து ரேடியோ, கட்டளை மற்றும் கட்டுப்பாட்டு இணைப்புகள்

(D) The GCS monitor brightness
GCS மானிட்டர் பிரகாசம்

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

151. Which critical pre-flight step ensures an RPA'S receiver does not execute commands from background radio interference?
பின்னணி ரேடியோ குறுக்கீட்டிலிருந்து வரும் கட்டளைகளை ஒரு RPA -ன் ஏற்பி செயல்படுத்தாமல் இருப்பதை உறுதி செய்யும் முக்கியமான பறப்பதற்கு முந்தைய படிநிலை எது?

(A) Setting trim sliders outward
டிரிம் ஸ்லைடர்களை வெளிப்புறமாக அமைத்தல்

(B) Calibrating barometric pressure ports
காற்றழுத்த துளைகளை அளவீடு செய்தல்

(C) Turning transmitter on first
முதலில் டிரான்ஸ்மிட்டரை இயக்குதல்

(D) Connecting battery before initialization
துவக்கத்திற்கு முன் மின்கலனை இணைத்தல்

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

152. How does mistreating a drone's primary battery pack will impact operational safety?
ட்ரோனின் முதன்மை மின்கலத் தொகுப்பை தவறாகக் கையாள்வது எவ்வாறு செயல்பாட்டுப் பாதுகாப்பை பாதிக்கும்?

(A) Decreases maximum drone dimensions
ட்ரோனின் அதிகபட்ச பரிமாணங்களைக் குறைக்கிறது

(B) Changes structural wing aerodynamics
இறக்கையின் கட்டமைப்பு காற்றியக்கவியலை மாற்றுகிறது

(C) Can start a fire
தீயை ஏற்படுத்தக்கூடும்

(D) Alters satellite signal frequency
செயற்கைக்கோள் சமிக்ஞை அதிர்வெண்ணை மாற்றுகிறது

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

153. What position has a great bearing upon aircraft stability?
விமானத்தின் நிலைத்தன்மையில் எந்த நிலை முக்கிய தாக்கத்தை ஏற்படுத்துகிறது?

(A) Total battery capacity
மொத்த மின்கல கொள்ளளவு

(B) Center of gravity location
ஈர்ப்பு மையத்தின் அமைவிடம்

(C) Propeller blade pitch
உந்து விசிறி இறக்கையின் சாய்வுக் கோணம் (pitch)

(D) Transmitter signal strength
அலைபரப்பியின் சமிக்ஞை வலிமை

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

154. Why do some small (or) disposable tactical fixed-wing RPA's eliminate wheels entirely and opt for a belly-landing skid format?
சில சிறிய அல்லது ஒருமுறை மட்டுமே பயன்படுத்தக்கூடிய நிலையான இறக்கை கொண்ட தந்தி RPA -க்கள் ஏன் சக்கரங்களை முழுமையாகத் தவிர்த்து விட்டு அடிப்புறத்தில் தரையிறங்கும் சறுக்கு முறையினை பயன்படுத்துகின்றன.

(A) Minimizes over all mass
மொத்த எடையைக் குறைக்கிறது

(B) Boosts signal telemetry
சமிக்ஞை தொலை அளவீட்டை மேம்படுத்துகிறது

(C) Lowers battery resistance
மின்கல எதிர்ப்பைக் குறைக்கிறது

(D) Stabilizer sensor (lenses)
உணரி வில்லைகளை (lenses) நிலைப்படுத்துகிறது

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

155. When inspecting a high performance RPA propulsion bay, what type of primary system hazard are technicians looking for?
உயர் செயல்திறன் கொண்ட RPA உந்துவிசைப் பகுதியை ஆய்வு செய்யும்போது, தொழில் நுட்ப வல்லுநர்கள் எந்த முதன்மை அமைப்பு அபாயத்தைக் கவனிக்கிறார்கள்?

(A) Minor dust accumulation
சிறிய தூசி படிதல்

(B) Thermal heat discoloration
வெப்பத்தால் ஏற்படும் நிறமாற்றம்

(C) Plastic frame flexing
பிளாஸ்டிக் சட்டகம் வளைதல்

(D) Motor magnet polishing
மோட்டார் காந்தம் மெருகேறுதல்

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

156. It an aircraft requires maintenance but must be flown to a repair station, what document is mandatory?
ஒரு விமானத்திற்கு பராமரிப்பு தேவைப்பட்டு, அது பழுதுபார்க்கும் நிலையத்திற்கு பறந்து செல்லப்பட வேண்டியிருந்தால், எந்த ஆவணம் கட்டாயமாகும்?

(A) Standard registration badge
வழக்கமான பதிவு அடையாள அட்டை

(B) Private pilot license
தனியார் விமானி உரிமம்

(C) Written advisory circular
எழுத்துப் பூர்வ அறிவுரைச் சுற்றறிக்கை

(D) Special flight permit
சிறப்பு விமானப்பயண அனுமதி

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

157. Checking active NOTAMs and temporary flight restrictions (TFRs) during a checklist satisfies which mission requirement?

ஒரு சரிபார்ப்புப் பட்டியலின் போது, செயலில் உள்ள NOTAM -கள் மற்றும் தற்காலிக விமானக் கட்டுப்பாடுகளை (TFRs) சரிபார்ப்பது எந்தப்பணி தேவையைப் பூர்த்தி செய்கிறது?

(A) Pre-warming lithium cells
லித்தியம் மின்கலங்களை முன்கூட்டியே சூடாக்குதல்

(B) Legal airspace clearance
சட்டபூர்வமான வான்வெளி அனுமதி

(C) Calibrating structural compasses
கட்டமைப்புத் திசைகாட்டிகளை அளவீடு செய்தல்

(D) Reducing parasite drag
ஒட்டுண்ணி (parasite) இழுவிசையைக் குறைத்தல்

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

158. How do quad copters without low-hanging bottom attachments (or) gimbals typically land?

கீழ்நோக்கித் தொங்கும் இணைப்புகள் அல்லது ஜிம்பால்கள் (gimbals) இல்லாத குவாட்காப்டர்கள் பொதுவாக எவ்வாறு தரையிறங்குகின்றன?

(A) Using parachute drops
பாராசூட் மூலம் கீழே இறங்குதல்

(B) On mechanical tracks
இயந்திர தடங்களில்

(C) Via tethered hooks
பிணைக்கப்பட்ட கொக்கிகள் வழியாக

(D) Directly on airframe belly
நேரடியான விமானத்தின் வயிற்றுப் பகுதி கட்டமைப்பில்

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

159. If your check list reveals a high GPS satellite count but an excessively high HDOP value, what hazard is imminent?

உங்கள் சரிபார்ப்புப் பட்டியலில் அதிக GPS செயற்கைக்கோள் எண்ணிக்கையும், ஆனால் மிக அதிக HDOP மதிப்பும் இருந்தால், என்ன ஆபத்து வர இருக்கிறது?

(A) Complete link loss

முழுமையான இணைப்பு துண்டிப்பு

(B) Rapid motor stall

வேகமான மோட்டார் செயலிழப்பு

(C) Severe positional drifting

கடுமையான நிலை விலகல்

(D) Structural balance shifts

கட்டமைப்பு சமநிலை மாற்றங்கள்

(E) Answer not known

விடை தெரியவில்லை

160. Why do multi rotor RPAs utilize alternating pairs of clockwise and counter-clockwise spinning propellers?

மல்டிரோட்டர் RPA -க்கள் ஏன் கடிகார திசையிலும், எதிர் கடிகார திசையிலும் மாறி மாறி சுழலும் உந்து சுழலிகளைப் பயன்படுத்துகின்றன?

(A) Saves battery power

மின்கலன் சக்தியை சேமிக்கிறது

(B) Cancels torque reactions

முறுக்குவிசையின் எதிர்வினைகளை ரத்து செய்கிறது

(C) Increases signal range

சமிக்ஞை வரம்பை அதிகரிக்கிறது

(D) Lowers motor temperature

மோட்டாரின் வெப்பநிலையைக் குறைக்கிறது

(E) Answer not known

விடை தெரியவில்லை

161. What happens to a fixed-wing drone's flight path if it fly's slower than its minimum speed limit?
நிலையான இறக்கை கொண்ட ட்ரோன் ஒன்று அதன் குறைந்தபட்ச வேக வரம்பை விடக் குறைவாகப் பறந்தால், அதன் பறக்கும் பாதையில் என்ன நிகழும்?

(A) It stalls and falls
அது 'ஸ்டால்' ஆகி கீழே விழும்

(B) It saves battery power
அது மின்கலன் ஆற்றலைச் சேமிக்கும்

(C) It takes better pictures
அது சிறந்த படங்களை எடுக்கும்

(D) It flies much higher
அது மிக உயரத்தில் பறக்கும்

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

162. Why can a drone not just fly in a simple straight line between waypoints?
ஒரு ட்ரோன் ஏன் வழிப்புள்ளகளுக்கு (waypoints) இடையே ஒரு எளிய நேர்கோட்டில் மட்டும் பறக்க முடியாது?

(A) Camera stops working
கேமரா வேலை செய்வதை நிறுத்தி விடுகிறது

(B) Battery drains too fast
மின்கலன் மிக வேகமாகத் தீர்ந்து விடுகிறது

(C) Wind blows it off track
காற்று அதைத் தடத்திலிருந்து விலக்கி விடுகிறது

(D) Screen cannot show lines
திரையில் கோடுகளைக் காட்ட முடியாது

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

163. If a drone loses its active GPS signal completely- mid flight, what navigation method estimates its position using only interval speed and heading sensors?
ஒரு ட்ரோன் நடுவானில் பறக்கும்போது அதன் செயலில் உள்ள ஜிபிஎஸ் சிக்னலை முழுவதுமாக இழந்தால், உள்ளக வேகம் மற்றும் திசை உணரிகளை மட்டும் பயன்படுத்தி அதன் நிலையைக் கணிக்கும் வழி செலுத்தல் முறை எது?

(A) Satellite triangulation tracking
செயற்கைக்கோள் முக்கோணவியல் கண்காணிப்பு

(B) Dead reckoning navigation
இறந்த கணக்கீட்டு வழி செலுத்தல்

(C) Barometric altitude scaling
காற்றழுத்த உயர அளவீடு

(D) Real-time kinetic broadcasting
நிகழ்நேர இயக்கவியல் ஒளிபரப்பு

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

164. Full form of GNSS
GNSS-ன் முழு வடிவம் என்ன?

(A) Ground Navigation Satellite System
கிரவுண்ட் நெவிகேஷன் சேட்டிலைட் சிஸ்டம்

(B) Global Navigation Satellite System
குளோபல் நெவிகேஷன் சேட்டிலைட் சிஸ்டம்

(C) Global Navigation Safety System
குளோபல் நெவிகேஷன் சேஃப்டி சிஸ்டம்

(D) Ground Navigation Safety System
கிரவுண்ட் நெவிகேஷன் சேஃப்டி சிஸ்டம்

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

165. What is the importance of waypoints generation in autonomous navigation?
தன்னியக்க வழிகாட்டுதலில், வழிப் புள்ளிகளின் உருவாக்கத்திற்கு தேவை/முக்கியத்துவம் என்ன?

(A) To calibrate the flight controller
பிளைட் கன்ட்ரோலரை கேலிப்ரேட் செய்ய

(B) To detect air direction
காற்றின் திசையை கண்டறிய

(C) To define specific target location for an automatic flight path
தானியங்கி விமான பாதைக்கான குறிப்பிட்ட இலக்கு இருப்பிடத்தை வரையறுக்க

(D) To calibrate the IMU unit
IMU-அலகினை கேலிப்ரேட் செய்ய

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

166. In photogrammetry software, the drone data used to calculate the
போட்டோகிராமெட்ரி மென் பொருளில், ட்ரோனின் டேட்டாக்கள் (data) எதற்காக பயன்படுகின்றன

(A) Air speed
காற்றின் வேகத்தை கணக்கிட

(B) Air pressure
காற்றின் அழுத்தத்தை கணக்கிட

(C) Area & Volume
பரப்பளவு மற்றும் கன அளவு

(D) Thermal effects
வெப்ப விளைவினை கணக்கிட

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

167. Which popular open source software is widely used for drone mission & way point planning?
ட்ரோன் பணி மற்றும் வழிப்புள்ளி திட்டமிடலுக்கு பரவலாக பயன்படுத்தப்படும் பிரபலமான திறந்த மூல மென்பொருள் எது?

(A) N version
N வகை

(B) Zig bee
ச்க் பி

(C) Mission planner
மிஷன் பிளானர்

(D) Excel
எக்சல்

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

168. What is the full form FPV
FPV-ன் முழு வடிவம் என்ன?

(A) Flight person view
ப்ளைட் பர்சன் வியூ

(B) First principle view
ஃபர்ஸ்ட் பிரின்சிபல் வியூ

(C) First person view
ஃபர்ஸ்ட் பர்சன் வியூ

(D) Flight piloted view
ப்ளைட் பைலட் வியூ

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

169. 3D mesh is a surface created from which key component?
3D மெஷ் என்பது _____ உருவாக்கப்பட்ட மேற்பரப்பு ஆகும்.

(A) 3D Circle
3D வட்டம்

(B) 3D Rectangle
3D செவ்வகம்

(C) 3D Polygon
3D பலகோணம்

(D) 3D Square
3D சதுரம்

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

170. The process of stitching multiple images into a single images is called as
பல படங்களை ஒன்றிணைந்து ஒரே படமாக மாற்றும் செயல்முறை இவ்வாறு அழைக்கப்படுகிறது.

(A) Fetching
ஃபெட்சிங்

(B) Joining
ஜாயினிங்

(C) Combining
கம்பைனிங்

(D) Mosaic
மொசைக்

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

171. The correct procedure for mission planner usage is,
மிஷன் பிளானரைப் பயன்படுத்துவதற்கான சரியான நடைமுறை என்ன?

(A) plot, upload, fly
திட்டமிடு, பதிவேற்று, பற

(B) fly, upload, plot
பற, பதிவேற்று, திட்டமிடு

(C) upload, fly, plot
பதிவேற்று, பற, திட்டமிடு

(D) plot, fly, upload
திட்டமிடு, பற, பதிவேற்று

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

172. A software application used to connect a RPA vehicle and allows user to adjust vehicle parameters called as
ஒரு ஆர்.பி.ஏ வாகனத்தை இணைக்கவும், வாகனத்தின் அளவுருக்களைச் சரிசெய்யவும் பயனரை அனுமதிக்கும் மென்பொருள் பயன்பாடு பின்வருமாறு அழைக்கப்படுகிறது?

(A) Global control system
உலகளாவிய கட்டுப்பாட்டு அமைப்பு

(B) Go-around control station
சுற்றிச் செல்லும் கட்டுப்பாட்டு அமைப்பு

(C) Ground control station
தரை கட்டுப்பாட்டு நிலையம்

(D) Global control station
உலகளாவிய கட்டுப்பாட்டு நிலையம்

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

173. 3D mapping provides which added information?
3D மேப்பிங் கூடுதலாக எந்த தகவலை வழங்குகிறது?

(A) Depth information
ஆழம் பற்றிய தகவல்

(B) Attitude information
நிலை பற்றிய தகவல்

(C) Airspeed information
காற்றின் வேகம் பற்றிய தகவல்

(D) Heading information
திசை பற்றிய தகவல்

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

174. What is the function of ground control station in an UAS?
ஆளில்லா வான்வழி அமைப்பில் உள்ள தரை கட்டுபாட்டு நிலையத்தின் முதன்மை பணி என்ன?

(A) To store extra batteries & replacement propellers
எஸ்ட்ரா பேட்டரி மற்றும் புரொபெல்லர்ஸ் சேமிக்க

(B) To provide real time monitoring, telemetry & control of the UAV
ட்ரோனின் உண்மையான தொடர்பு, கட்டுப்பாடு மற்றும் கண்காணிப்பு

(C) To generate physical lift for the UAV
லிப்ட் உருவாக்கத்திற்கு

(D) To record HD video
வீடியோவை பதிவு செய்வதற்கு

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

175. What is the name of the system that control the UAV pre-programmed flight data before take off?
UAV பறப்பதற்கு முன்னர் முன்கூட்டியே திட்டமிடப்பட்ட பறப்புத் தரவை கட்டுப்படுத்தும் அமைப்பின் பெயர் என்ன?

(A) Global position system
குளோபல் போசிஷன் சிஸ்டம்

(B) Electronic speed controller
எலக்ட்ரானிக் ஸ்பிட் கன்ட்ரோலர்

(C) Flight controller
பிளைட் கன்ட்ரோலர்

(D) Ground control station
கிரவுன்ட் கன்ட்ரோல் ஸ்டேசன்

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

176. What is the full form of GCS
GCS-ன் முழுவடிவம் என்ன?

(A) Graphical Control Station
கிராபிகல் கன்ட்ரோல் ஸ்டேசன்

(B) Global Control Station
குளோபல் கன்ட்ரோல் ஸ்டேசன்

(C) Ground Control Station
க்ராவுண்ட் கன்ட்ரோல் ஸ்டேசன்

(D) Guideline Control Station
கைட்லைன் கன்ட்ரோல் ஸ்டேசன்

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

177. What does a low battery warning text or flashing light on GCS telemetry dashboard does indicates?

GCS தொலை அளவீட்டுத் தகவல் பலகையில் தோன்றும் "குறைந்த மின்கல ஆற்றல்" எச்சரிக்கைச் செய்தி அல்லது மின்னும் விளக்கு எதைக் குறிக்கிறது?

(A) The radio signal is weak
ரேடியோ சமிக்ஞை பலவீனமாக உள்ளது

(B) The drone is flying too fast
ட்ரோன் மிக வேகமாகப் பறக்கிறது

(C) The camera storage memory is full
கேமராவின் சேமிப்பு நினைவகம் (memory) நிரம்பிவிட்டது

(D) The drone must be landed immediately
ட்ரோனை உடனடியாகத் தரையிறக்க வேண்டும்

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

178. Match the autonomous flight planning parameter with its simplified meaning:

தானியங்கி விமானத் திட்டமிடல் அளவுருவை அதன் எளிமைப்படுத்தப்பட்ட பொருளுடன் பொருத்துக. :

Column A (flight plan metric) நெடுவரிசை A (விமானத் திட்ட அளவீடு)	Column B (Simplified meaning) நெடுவரிசை B (எளிமைப்படுத்தப்பட்ட பொருள்)
(a) Way point வழிப்புள்ளி	1. Photo row spacing புகைப்பட வரிசை இடைவெளி
(b) Side lap பக்கவாட்டுப் பொருத்தம்	2. 3D co-ordinate node முப்பரிமாண ஒருங்கிணைப்பு முனை
(c) Loiter radius வட்டமிடும் ஆரம்	3. Targeted ground velocity இலக்குத் தரை வேகம்
(d) Cruise speed பயண வேகம்	4. Circular orbit size வட்டப்பாதை அளவு

	(a)	(b)	(c)	(d)
(A)	2	1	3	4
(B)	2	1	4	3
(C)	4	1	2	3
(D)	4	3	2	1

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

179. Which GCS dashboard widget shows the real-time pitch and roll information of a drone?
ட்ரோனின் நிகழ்நேர பிட்ச் மற்றும் ரோலை தகவலை காட்டும் (pitch and roll) GCS முகப்புப்பலகை குறுஞ்செயலி எது?

(A) Moving map display
நகரும் வரைபடக் காட்சி

(B) Signal strength bar
சமிக்ஞை வலிமைப்பட்டை

(C) Power status gauge
சக்தி நிலை அளவி

(D) Artificial horizon
செயற்கை அடிவானக் கருவி

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

180. What is the important parameter for flight plan
விமானத் திட்டத்தின் முக்கியமான காரணம் என்ன?

(A) To verify the pitch
பிட்ச்-ன் அளவினை சரிபார்க்க

(B) To improve kv rating
kv-மதிப்பீட்டினை அதிகரிக்க

(C) To fly safely
பாதுகாப்பாகப் பறக்க

(D) To reduce the motor speed
மோட்டரின் வேகத்தினை குறைக்க

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

181. What is the important thing that we always look for when selecting a camera for drone
ட்ரோனுக்கான கேமராவை தேர்ந்தெடுக்கும் போது நாம் எப்போதும் கவனிக்க வேண்டிய முக்கியமான விஷயம் என்ன?

(A) Air foil design
ஏர் போயில் அமைப்பு

(B) kv rate
kv மதிப்பீடு

(C) Flight controller
ப்ளைட் கண்ட்ரோலர்

(D) Weight & size
எடை மற்றும் அளவு

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

182. In flight plan, air map app is used to
விமானப் பயணத் திட்டத்தில், ஏர் மேப் செயலியின் பயன்பாடு _____.

(A) To vary the pitch
பிட்ச்-ன் அளவினை வேறுபடுத்த

(B) To calibrate the ESC
ESC-ஐ அளவீடு செய்ய

(C) To increase the chord line
க்ராட் லைனின் நீளத்தை அதிகரிக்க

(D) To know the weather condition
வானிலை நிலவரத்தினை அறிய

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

183. Up-link signal also called as
அப்-லிங்க் சிக்னல் என்பது எவ்வாறு அழைக்கப்படுகிறது?

(A) Pulse signal
துடிப்பு சிக்னல்

(B) Control signal
கட்டுப்பாட்டு சிக்னல்

(C) Tele command signal
தொலைக்கட்டளை சிக்னல்

(D) Telemetry signal
தொலை அளவியல் சிக்னல்

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

184. Antenna gains are usually expressed in
ஆண்டெனா கைன் (gain) எவ்வாறு குறிப்பிடப்படுகின்றது?

(A) PS1

(B) dB

(C) Hz

(D) A/hr

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

185. Which one of the following is not belong to data link system interface issues
பின்வருவனவற்றில் எது தரவு இணைப்பு அமைப்பு இடைமுகத்தைச் சார்ந்தது அல்ல?

(A) Mechanical and electrical
இயந்திரவியல் மற்றும் மின்சாரவியல்

(B) Data-rate restrictions
தரவு விகிதக் கட்டுப்பாடுகள்

(C) Control-loop delay
கட்டுப்பாட்டு வளையத் தாமதம்

(D) Sensor-loop delay
சென்சார் வளையத் தாமதம்

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

186. If drones are unable to re-establish link during the flight
பறக்கும்போது ட்ரோன்களால் தொலைவுக் கட்டுப்பாட்டுத் தொடர்பை ஏற்படுத்த முடியாவிட்டால்

(A) Switch off transmitter
ட்ரான்ஸ்மிட்டரை அணைக்கவும்

(B) Continue to maintain visual link
தொடர்ந்து காட்சி இணைப்பைப் (visual link) மூலம் கண்காணிக்கவும்

(C) Try to land drone
ட்ரோனைத் தரையிறக்க முயற்சிக்கவும்

(D) Try to hover drone
ட்ரோனை அந்தரத்தில் சமநிலையில் பறக்க வைக்க முயற்சிக்கவும்

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

187. ATC can be communicated by
ATC உடன் தொடர்பு கொள்ள

(A) Single way radio
ஒரு வழி ரேடியோவை பயன்படுத்தவும்

(B) Two way radio
இருவழி ரேடியோவை பயன்படுத்தவும்

(C) Telemetry radio
டெலிமெட்ரி ரேடியோவை பயன்படுத்தவும்

(D) Remote Control
ரிமோட் கண்ட்ரோல் பயன்படுத்தவும்

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

188. If a UAV is flying erratically but still linked
ஆளில்லா விமானம் சீரற்ற முறையில் பறந்தாலும், கட்டுப்பாட்டுத் தொடர்பில் நீடித்திருக்கும் பட்சத்தில்

(A) Switched to auto pilot mode to disable GPS
ஜிபிஎஸ்-ஐ முடக்க ஆட்டோபைலட் முறையை பயன்படுத்தவும்

(B) Switched to ATTI mode to disable GPS
ஜிபிஎஸ்-ஐ முடக்க அட்டி மோட் முறையை பயன்படுத்தவும்

(C) Switched to RC mode to disable GPS
ஜிபிஎஸ்-ஐ முடக்க ஆர்.சி. மோட் முறையை பயன்படுத்தவும்

(D) Switched to RT mode to disable GPS
ஜிபிஎஸ்-ஐ முடக்க ஆர்.டி மோட் முறையை பயன்படுத்தவும்

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

189. Compass calibration has been done by
திசைகாட்டி அளவுத்திருத்தம் எவ்வாறு மேற்கொள்ளபடுகின்றது?

(A) rotate the drone by 45°
ட்ரோனை 45 டிகிரி சுழற்றுவதன் மூலம்

(B) rotate the drone by 90°
ட்ரோனை 90 டிகிரி சுழற்றுவதன் மூலம்

(C) rotate the drone by 180°
ட்ரோனை 180 டிகிரி சுழற்றுவதன் மூலம்

(D) rotate the drone by 360°
ட்ரோனை 360 டிகிரி சுழற்றுவதன் மூலம்

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

190. DGCA follows how many phase process for approval of type certification?
வகைச் சான்றளிப்பு அங்கீகாரத்திற்கான செயல்முறையில் DGCA எத்தனை நிலைகளைப் பின்பற்றுகிறது?

(A) 4 (B) 5

(C) 6 (D) 7

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

191. The agency which is responsible for collect, collate and analyse data
தரவைச் சேகரித்தல், ஒருங்கிணைத்தல் மற்றும் பகுப்பாய்வு செய்தல் ஆகியவற்றிற்குப் பொறுப்பான முகமை எவை?

(A) Agencies for online monitoring & analysis
இணையவழி கண்காணிப்பு மற்றும் பகுப்பாய்விற்கான முகமைகள்

(B) Agencies for data acquisition & analysis
தரவு சேகரிப்பு மற்றும் பகுப்பாய்வுக்கான முகமை

(C) Agencies for cyber crime
சைபர் குற்றங்கள் தொடர்பான முகமைகள்

(D) Agencies for digital & analysis
டிஜிட்டல் மற்றும் பகுப்பாய்வு தொடர்பான முகமைகள்

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

192. The RPAS/Drone are usually operated on
RPAS/ட்ரோன்கள் பொதுவாக எந்த அதிர்வெண் வகையைப் பயன்படுத்தி இயக்கப்படுகின்றன?

(A) Licensed frequency band
உரிமம் பெற்ற அதிர்வெண் பட்டை

(B) De-licensed frequency band
உரிமம் நீக்கப்பட்ட அதிர்வெண் பட்டை

(C) Unclassified frequency band
வகைப்படுத்தப்படாத அதிர்வெண் பட்டை

(D) Free to operate any frequency band
செயல்படுவதற்கு இலவசமான அதிர்வெண் பட்டை

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

193. Post certification of RPA models will be listed on
RPA மாதிரி சான்றளிக்கப்பட்ட பிறகு எந்த தளத்தில் பட்டியலிடப்படும்?

(A) Open platform
திறந்த தளம்

(B) Digits platform
டிஜிட்ஸ் தளம்

(C) Digisky platform
டிஜிஸ்கை தளம்

(D) Digital platform
டிஜிடல் தளம்

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

194. List of approved flying training organisation (FTO) is available in
அங்கீகரிக்கப்பட்ட விமானப் பயிற்சி நிறுவனங்களின் (FTO) பட்டியல் எங்கு கிடைக்கிறது?

(A) DGCA website
டி.ஜி.சி.ஏ வலைத்தளம்

(B) Digital platform
டிஜிட்ஸ் தளம்

(C) Open platform
திறந்த தளம்

(D) Digisky platform
டிஜிஸ்கை தளம்

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

195. Which service provider provides 3D maps, weather data and telemetry data of manned & unmanned aircraft?

மனிதர்கள் மற்றும் ஆளில்லா விமானங்களின் 3D வரைபடங்கள் வானிலை தரவு மற்றும் டெலிமெட்ரி தரவு ஆகியவற்றை எந்தச் சேவை வழங்குநர் வழங்குகிறார்?

(A) UTM service provider
UTM சேவை வழங்குநர்

(B) Subscriber service provider
சந்தாதாரர் சேவை வழங்குநர்

(C) Supplementary service provider
துணைச் சேவை வழங்குநர்

(D) Component service provider
கூறுசார் சேவை வழங்குநர்

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

196. How do you stop structural failure?
கட்டமைப்புச் சிதைவுகளை எவ்வாறு தடுப்பது?

(A) Use thread locker on metal screws
உலோகத் திருகுகளில் திரெட்லாக்கரை பயன்படுத்தவும்

(B) Use 3D printer nuts & bolds
3D பிரிண்டர் நட்டுகள் மற்றும் போல்ட்களை பயன்படுத்தவும்

(C) Use alloys and metal as supporting material
உலோக கலவைகளை மற்றும் உலோகங்களை பயன்படுத்தவும்

(D) Use tin as supporting agent
டின் தகடுகளை தாங்கும் ஊடகமாக பயன்படுத்தவும்

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

197. In which flight mode, the drone onboard computer allows to control aircraft angles & motor speed
ட்ரோனின் உள்ளமைந்த கணினி, எந்தப் பறத்தல் பயன்முறையில் விமானத்தின் கோணம் மற்றும் வேகத்தைக் கட்டுப்படுத்த அனுமதிக்கிறது?

(A) Autonomous mode
தன்னாட்சி முறை

(B) Manual mode
சுயமுறை இயக்கம்

(C) Limit mode
வரம்பு முறை

(D) Brake mode
தடுப்பு முறை

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

198. Which mode adds safety limits like auto-leveling height locks or position holding
தானியங்கி சமநிலைப்படுத்தல், உயரப் பூட்டுகள் அல்லது நிலைத் தக்கவைப்பு போன்ற பாதுகாப்பு வரம்புகள் எந்த பயன்முறை சேர்க்கிறது?

(A) manual mode
சுயமுறை இயக்கம்

(B) Semi-autonomous mode
அரை-தன்னாட்சி முறை

(C) Limit mode
வரம்பு முறை

(D) Brake mode
தடுப்பு முறை

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

199. The other name for autonomous flight termination system is
தானியங்கி விமான நிறுத்த அமைப்பின் மற்றொரு பெயர்

(A) Delete the waypoint
வழிப்புள்ளியை நீக்குதல்

(B) Skip the way point
வழிப்புள்ளியை தவிர்த்தல்

(C) Return home
தொடக்க இடத்திற்கு திரும்புதல்

(D) move to next way point
அடுத்த வழிப்புள்ளிக்குச் செல்லுதல்

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை

200. EMI stands for
EMI என்பதன் விரிவாக்கம்

(A) Electric Mount Interference
மின்சார மவுண்ட் குறுக்கீடு

(B) Electrical Motor Interference
மின்சார மோட்டார் குறுக்கீடு

(C) Electro Momentum Interference
மின்-உந்த குறுக்கீடு

(D) Electro Magnetic Interference
மின்காந்த குறுக்கீடு

(E) Answer not known
விடை தெரியவில்லை
