



Промежуточное испытание по модулю 3.GR 5_FC2-РОБн_устарел

- 1 Относительно какой системы координат полетит коптер в данной команде: « navigate(x=0, y=0, z=1.5, speed=0.5, frame_id='body', auto_arm=True) » ?
- 2 Куда направлена ось X относительно коптера в системе координат frame_id = 'body' ?
- 3 Куда направлена ось Y относительно коптера в системе координат frame_id = 'body' ?
- 4 Для чего применяется данный сервис set_effect = rospy.ServiceProxy('led/set_effect', SetLEDEffect)?
- 5 В каком файле необходимо указывать название аруко карты, по которой планируется летать в симуляторе Gazebo?
- 6 С помощью какой команды можно перейти в предыдущую директорию?
- 7 Укажите команду, используемую для перехода в директорию.
- 8 Укажите команду, которая позволяет создать или прочитать файл.
- 9 Как получить права суперпользователя?
- 10 Как называются метки, по которым ориентируется Clover?
- 11 Пример команды для генерации поля aruco маркеров: «rosrun aruco_pose genmap.py 0.335 10 5 1 2 0> ~/catkin_ws/src/clover/aruco_pose/map/map.txt --top-left». Какой длины будут маркеры?
- 12 Пример команды для генерации поля aruco маркеров: «rosrun aruco_pose genmap.py 0.335 10 5 1 2 0 > ~/catkin_ws/src/clover/aruco_pose/map/map.txt --top-left». Сколько столбцов в карте (ось x)?
- 13 Пример команды для генерации поля aruco маркеров: «rosrun aruco_pose genmap.py 0.335 10 5 1 2 0 > ~/catkin_ws/src/clover/aruco_pose/map/map.txt --top-left». Сколько строчек в карте (ось y)?



- (14) Пример команды для генерации поля aruco маркеров: «rosrun aruco_pose genmap.py 0.335 10 5 1 2 0 > ~/catkin_ws/src/clover/aruco_pose/map/map.txt --top-left». Какое расстояние между центрами меток по оси x?
- (15) Пример команды для генерации поля aruco маркеров: «rosrun aruco_pose genmap.py 0.335 10 5 1 2 0 > ~/catkin_ws/src/clover/aruco_pose/map/map.txt --top-left». Какое расстояние между центрами меток по оси y?
- (16) Пример команды для генерации поля aruco маркеров: «rosrun aruco_pose genmap.py 0.335 10 5 1 2 0 > ~/catkin_ws/src/clover/aruco_pose/map/map.txt --top-left». Какой номер первого по счету маркера?
- (17) Пример команды для генерации поля aruco маркеров: «rosrun aruco_pose genmap.py 0.335 10 5 1 2 0 > ~/catkin_ws/src/clover/aruco_pose/map/map.txt --top-left». Какое название карты?
- (18) Каким цветом загорится светодиодная лента при данной команде: set_effect(r=255, g=0, b=0)
- (19) Каким цветом загорится светодиодная лента при данной команде: set_effect(r=0, g=0, b=255)
- (20) Каким цветом загорится светодиодная лента при данной команде: set_effect(r=255, g=0, b=255)
- (21) Каким цветом загорится светодиодная лента при данной команде: set_effect(r=255, g=300, b=0)
- (22) Для чего применяется данная команда: navigate(x=0, y=0, z=1.5, speed=0.5, frame_id='body', auto_arm=True) rospy.sleep(3)
- (23) Куда полетит дрон в данной команде: navigate(x=1, y=1, z=1.5, speed=1, frame_id='aruco_map') rospy.sleep(3)
- (24) Почему нельзя ориентироваться только на показания датчиков полетного контроллера при автономном полете?
- (25) Куда полетит дрон в данной команде: land()