



## 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 aruco 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: «`roslaunch 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: «`roslaunch 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: «`roslaunch 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: «`roslaunch 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: «`roslaunch 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: «`roslaunch 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: «`roslaunch 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()`

