



Промежуточное испытание по модулю 4.GR 5_FC2-РОБн

- 1) Какую библиотеку можно применить для распознавания QR-кода?
- 2) Что означает буква H в цветовом пространстве HSV?
- 3) Что означает буква S в цветовом пространстве HSV?
- 4) Что означает буква V в цветовом пространстве HSV?
- 5) Подписка на данный топик: `rospy.Subscriber('rangefinder/range', Range, range_callback)` позволит получить данные?
- 6) Что позволит сделать данная строчка кода: `roslaunch image_view video_recorder image:=/main_camera/image_raw`
- 7) Какая команда позволит долететь до красной метки, если расстояние между центрами маркеров по оси x и y 1 м.
- 8) Какая команда позволит долететь до зеленой метки, если расстояние между центрами маркеров по оси x и y 1 м.
- 9) Какая команда позволит долететь до желтой метки, если расстояние между центрами маркеров по оси x и y 1 м.
- 10) Какая команда позволит долететь до синей метки, если расстояние между центрами маркеров по оси x и y 1 м.
- 11) Что позволит сделать данная строчка кода: `cv2.imwrite('Map.png', cv_image)`
- 12) Что позволит однократно получить данные с лазерного дальномера?
- 13) Что позволит единоразово получить кадр с камеры?
- 14) Подписка на данный топик: `image_sub = rospy.Subscriber('main_camera/image_raw', Image, image_callback)` позволит получить данные?
- 15) Подключение библиотеки OpenCV:
- 16) Для чего необходима данная строчка кода: `cv2.inRange(img_hsv,(87,250,250),(95,255,255))`





- 17) Что позволит данная строчка кода:
`image_pub.publish(bridge.cv2_to_imgmsg(img, 'bgr8'))`
- 18) В какой вкладке симулятора Gazebo находятся объекты, которые можно добавить в существующий мир?
- 19) Могут ли объекты в симуляторе Gazebo быть статичными и не падать от соприкосновения с коптером?
- 20) Какой аргумент должен быть в значении True в файле `clover.launch`, чтобы была возможность использовать блочное программирование?
- 21) Какой максимальное значение могут применять параметры `r`, `g`, `b` в сервисе `set_effect`?
- 22) Можно ли в программе поменять название ноды при инициализации: `rospy.init_node('flight')`?
- 23) Как называется файл в котором указывается название мира для запуска?
- 24) Для чего необходима данная команда: «`roslaunch clover selfcheck.py`»?
- 25) Где будут храниться непосредственно сами данные QR-кода при его распознавании?

