

Мобильная робототехника

Тест начат Суббота, 26 Февраль 2022, 12:23

Состояние Завершено

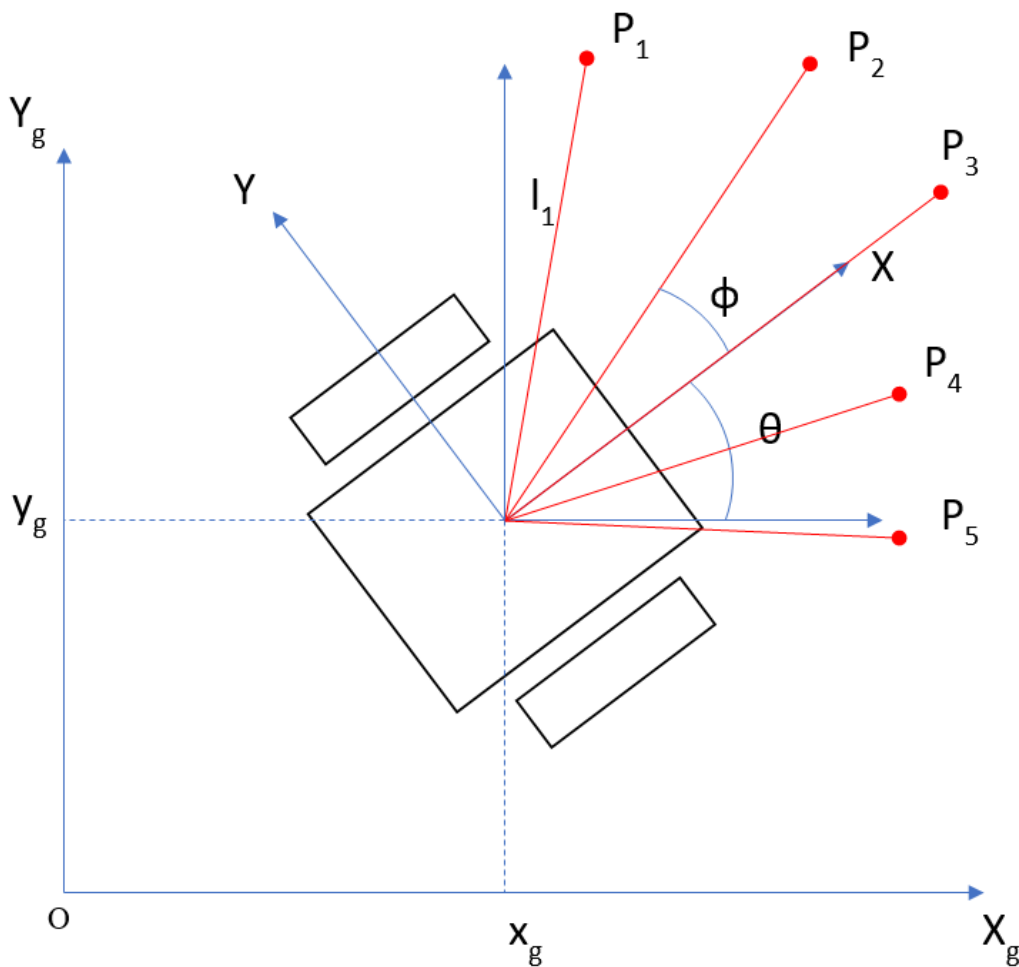
Завершен Суббота, 26 Февраль 2022, 12:54

Прошло
времени 31 мин. 17 сек.

Баллы 15,00/50,00

Оценка 16,20 из 54,00 (30%)

Вопрос 1

Верно
Баллов: 5,00 из 5,00

Мобильный робот оснащен лазерным сканирующим дальномером с углом сканирования $\phi = 0,3$. В точке с координатами $(x_g = -9; y_g = 2; \theta = 1,5)$ дальномер осуществил измерение $[P_1 = 5; P_2 = 4; P_3 = 7; P_4 = 7; P_5 = 8]$.

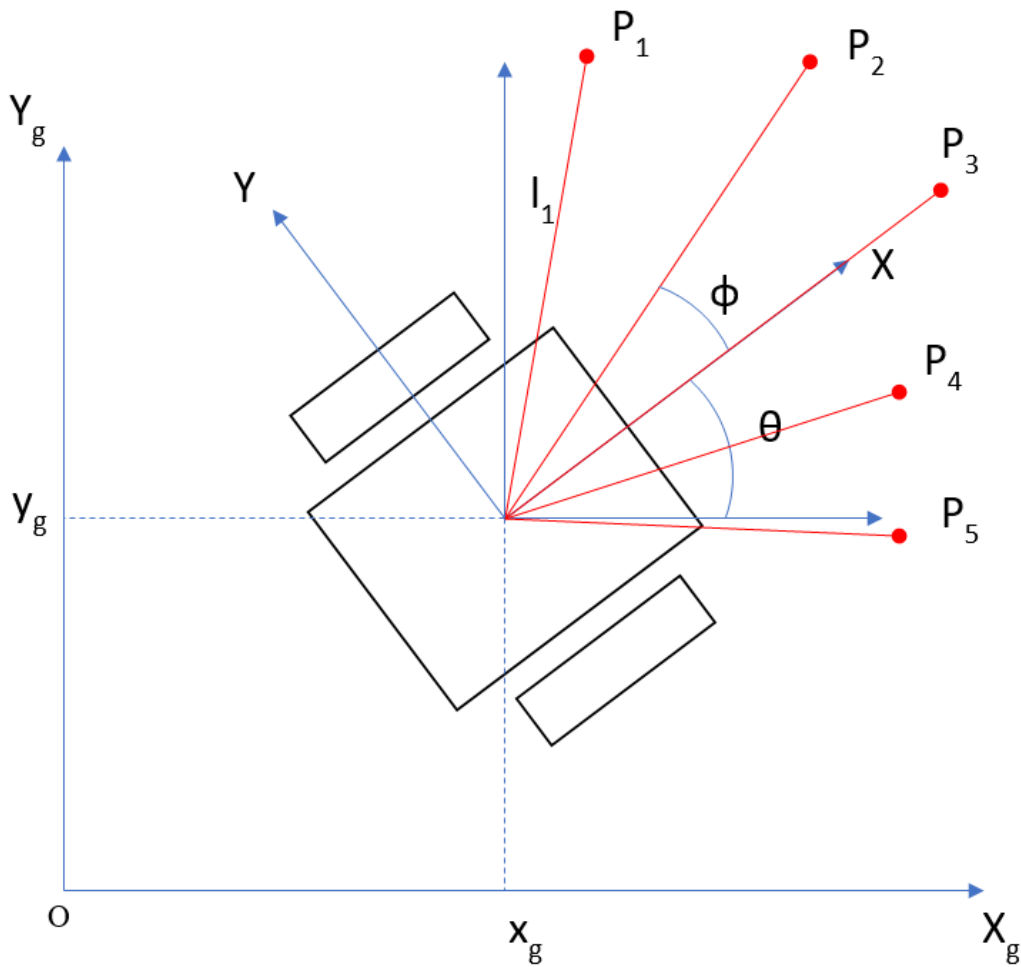
Необходимо найти координату x точки P_1 в неподвижной системе координат X_gOY_g (округлять следует только итоговый ответ до третьего знака).

Ответ: -11,524



Вопрос 2

Неверно
Баллов: 0,00 из 5,00



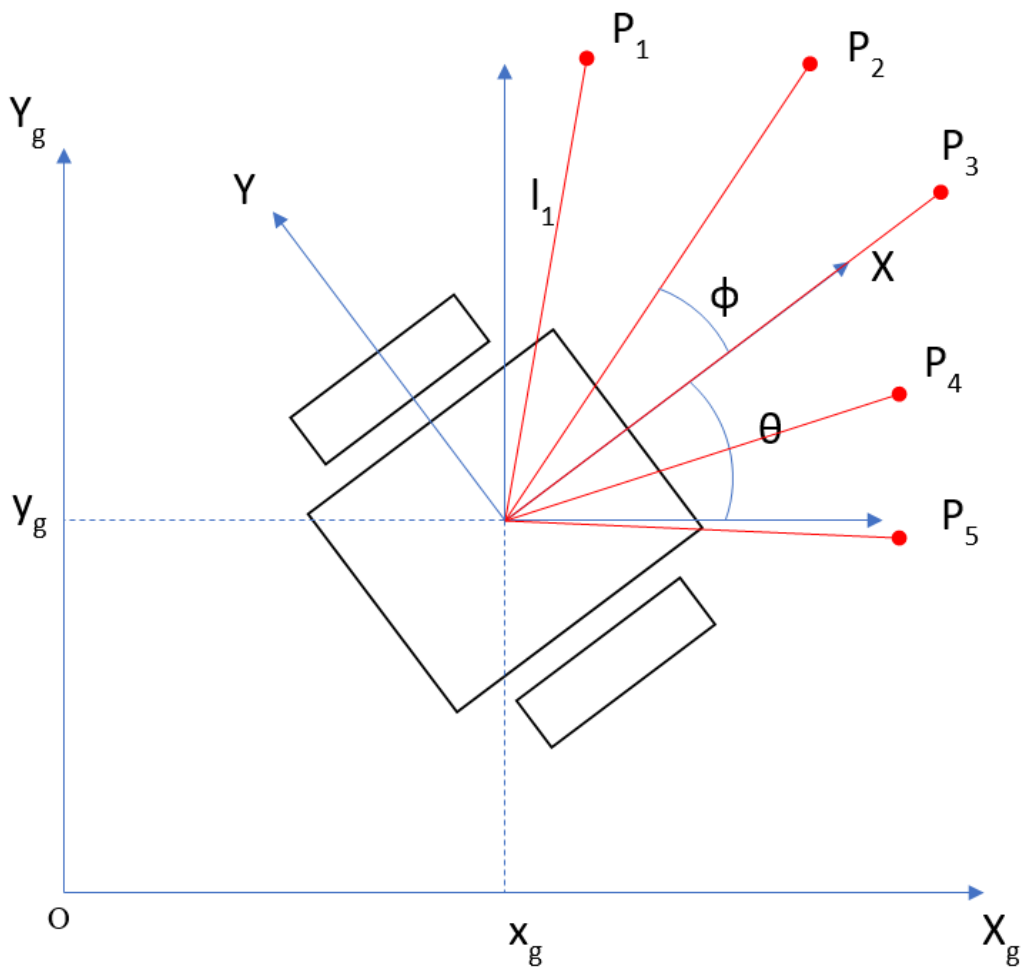
Мобильный робот оснащен лазерным сканирующим дальномером с углом сканирования $\phi = 0,7$. В точке с координатами $(x_g = -5; y_g = -3; \theta = 2,6)$ дальномер осуществил измерение $[P_1 = 4; P_2 = 2; P_3 = 10; P_4 = 4; P_5 = 9]$.

Необходимо найти координату y точки P_1 в неподвижной системе координат $X_g O Y_g$ (округлять следует только итоговый ответ до третьего знака).

Ответ: ✖

Вопрос 3

Неверно
Баллов: 0,00 из 5,00



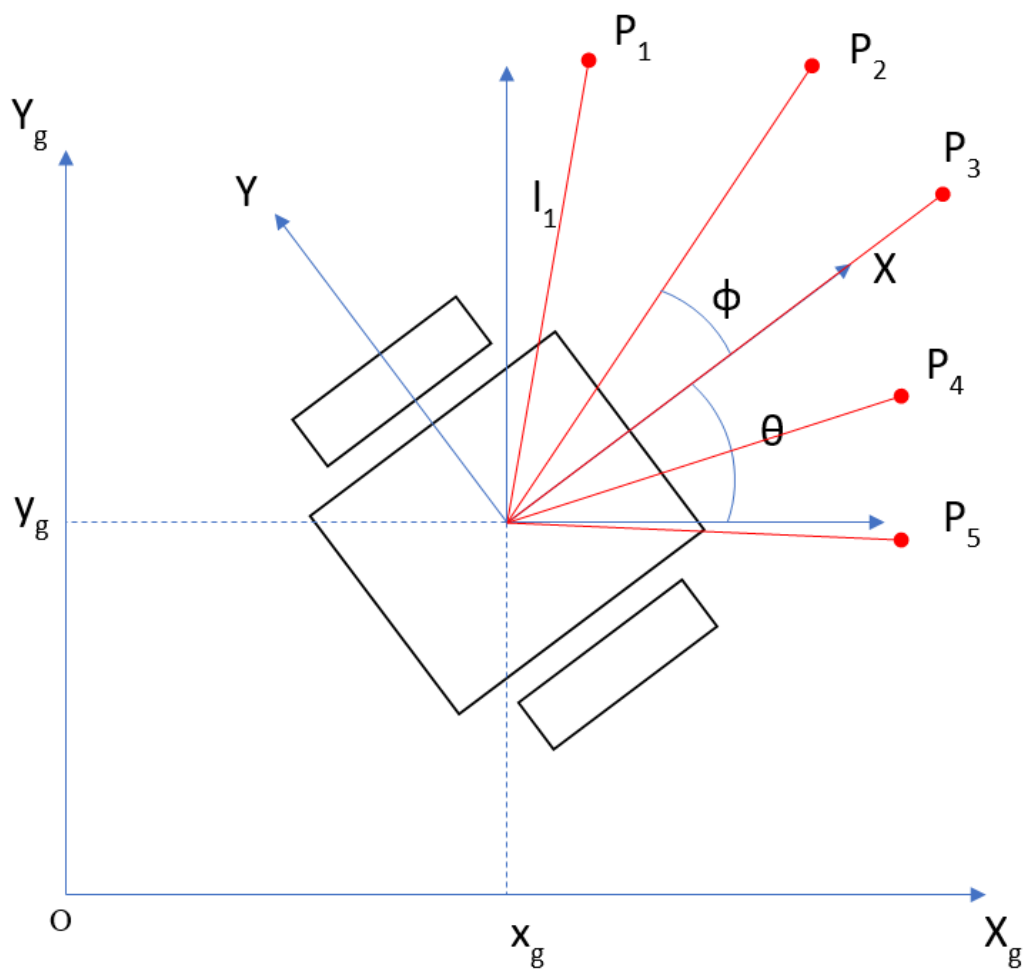
Мобильный робот оснащен лазерным сканирующим дальномером с углом сканирования $\phi = 0,7$. В точке с координатами $(x_g = -5; y_g = -3; \theta = 2,6)$ дальномер осуществил измерение $[P_1 = 4; P_2 = 2; P_3 = 10; P_4 = 4; P_5 = 9]$.

Необходимо найти координату x точки P_2 в неподвижной системе координат $X_g O Y_g$ (округлять следует только итоговый ответ до третьего знака).

Ответ: ❌

Вопрос 4

Неверно
Баллов: 0,00 из 5,00



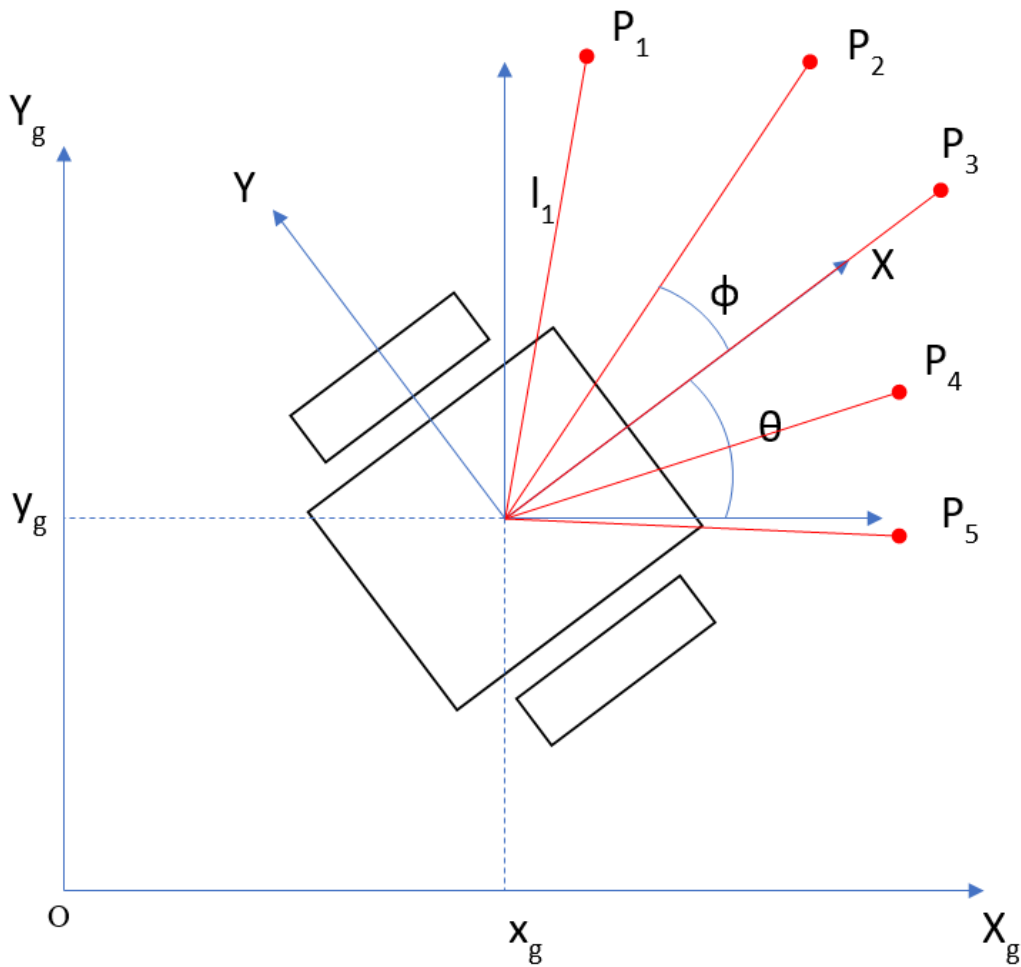
Мобильный робот оснащен лазерным сканирующим дальномером с углом сканирования $\varphi = 0,7$. В точке с координатами ($x_g = -5$; $y_g = -3$; $\theta = 2,6$) дальномер осуществил измерение [$P_1 = 4$; $P_2 = 2$; $P_3 = 10$; $P_4 = 4$; $P_5 = 9$].

Необходимо найти координату y точки P₂ в неподвижной системе координат X_gOY_g (округлять следует только итоговый ответ до третьего знака).

Ответ: ✖

Вопрос 5

Верно
Баллов: 5,00 из 5,00



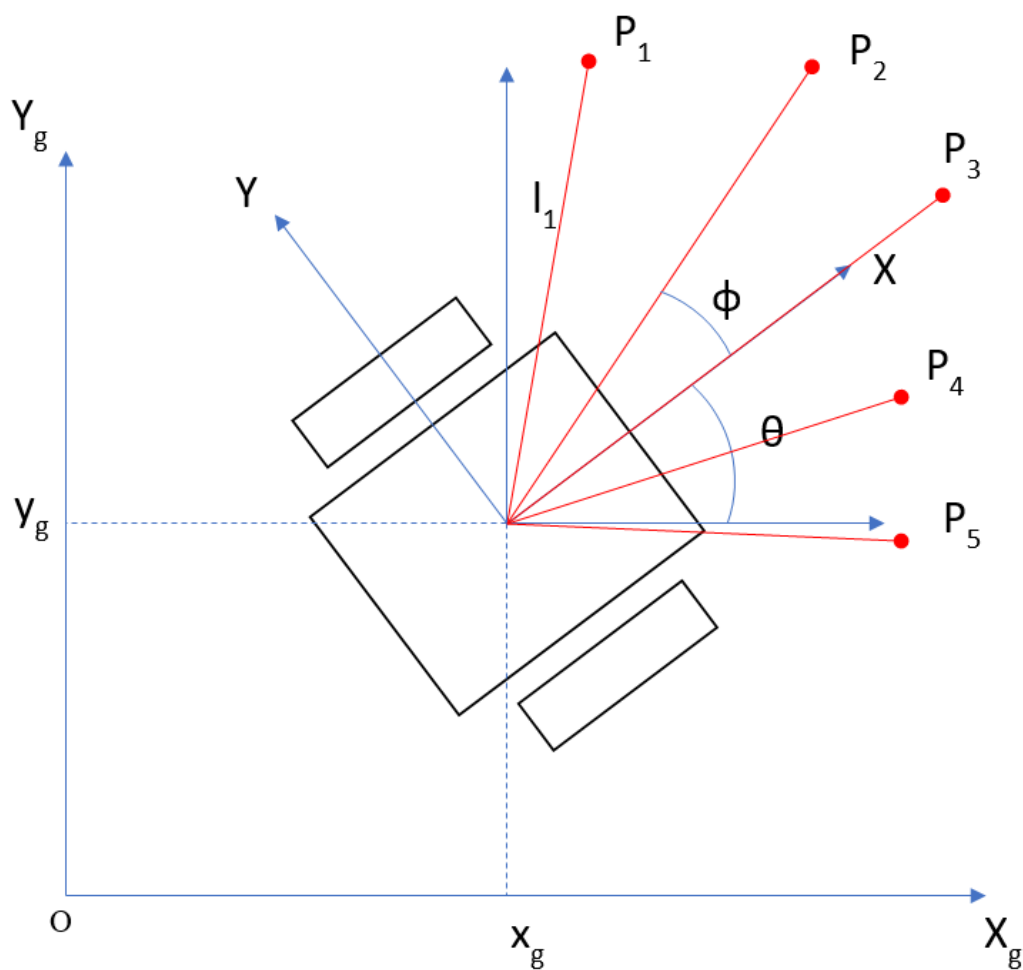
Мобильный робот оснащен лазерным сканирующим дальномером с углом сканирования $\phi = 0,7$. В точке с координатами $(x_g = -5; y_g = -3; \theta = 2,6)$ дальномер осуществил измерение $[P_1 = 4; P_2 = 2; P_3 = 10; P_4 = 4; P_5 = 9]$.

Необходимо найти координату x точки P_3 в неподвижной системе координат $X_g O Y_g$ (округлять следует только итоговый ответ до третьего знака).

Ответ: ✓

Вопрос 6

Верно
Баллов: 5,00 из 5,00



Мобильный робот оснащен лазерным сканирующим дальномером с углом сканирования $\phi = 0,7$. В точке с координатами $(x_g = -5; y_g = -3; \theta = 2,6)$ дальномер осуществил измерение $[P_1 = 4; P_2 = 2; P_3 = 10; P_4 = 4; P_5 = 9]$.

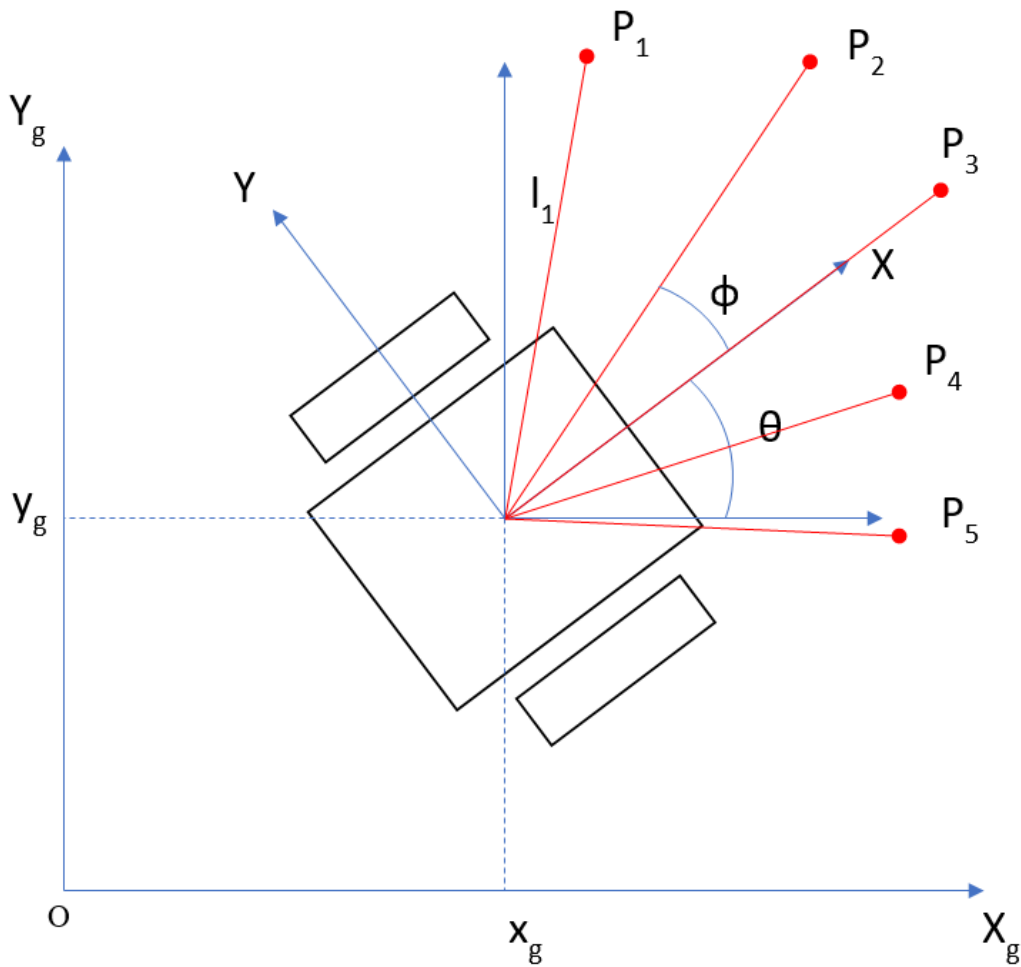
Необходимо найти координату y точки P_3 в неподвижной системе координат $X_g O Y_g$ (округлять следует только итоговый ответ до третьего знака).

Ответ:



Вопрос 7

Неверно
Баллов: 0,00 из 5,00



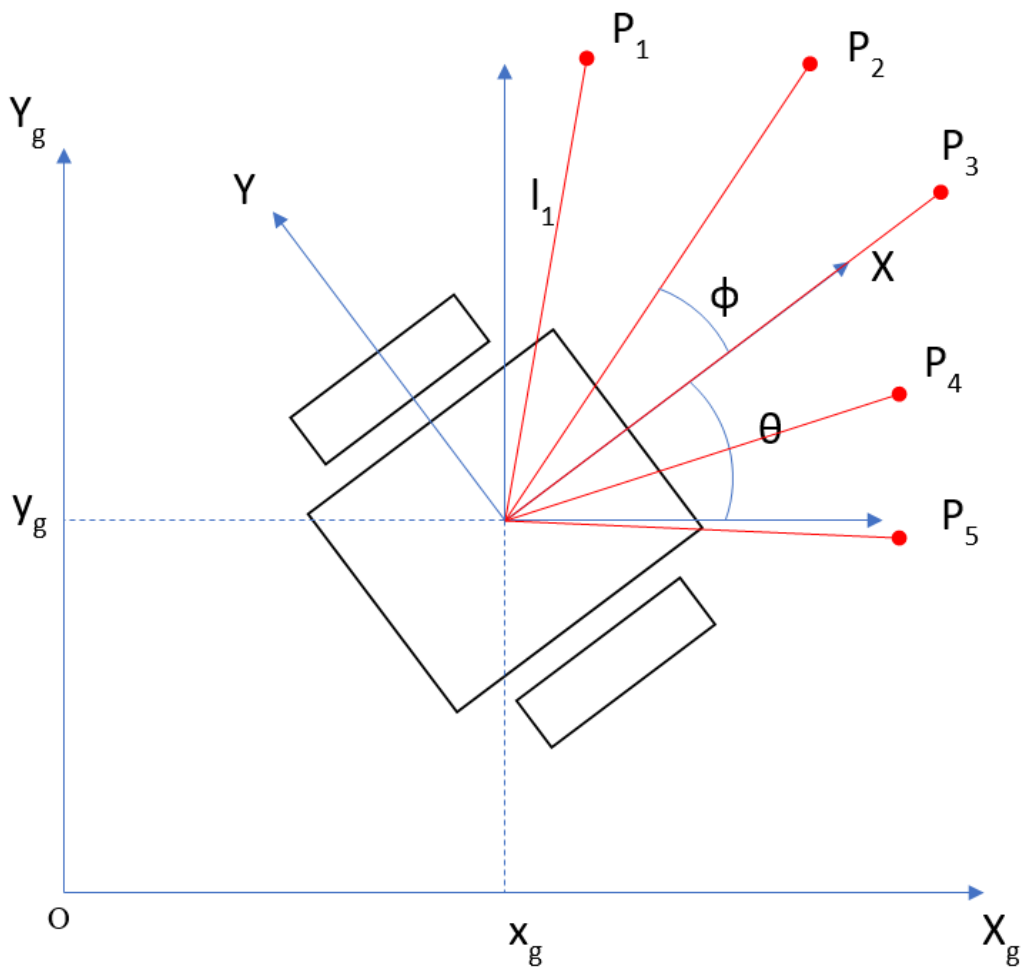
Мобильный робот оснащен лазерным сканирующим дальномером с углом сканирования $\varphi = 0,7$. В точке с координатами $(x_g = -5; y_g = -3; \theta = 2,6)$ дальномер осуществил измерение $[P_1 = 4; P_2 = 2; P_3 = 10; P_4 = 4; P_5 = 9]$.

Необходимо найти координату x точки P₄ в неподвижной системе координат X_gOY_g (округлять следует только итоговый ответ до третьего знака).

Ответ: ✖

Вопрос 8

Неверно
Баллов: 0,00 из 5,00



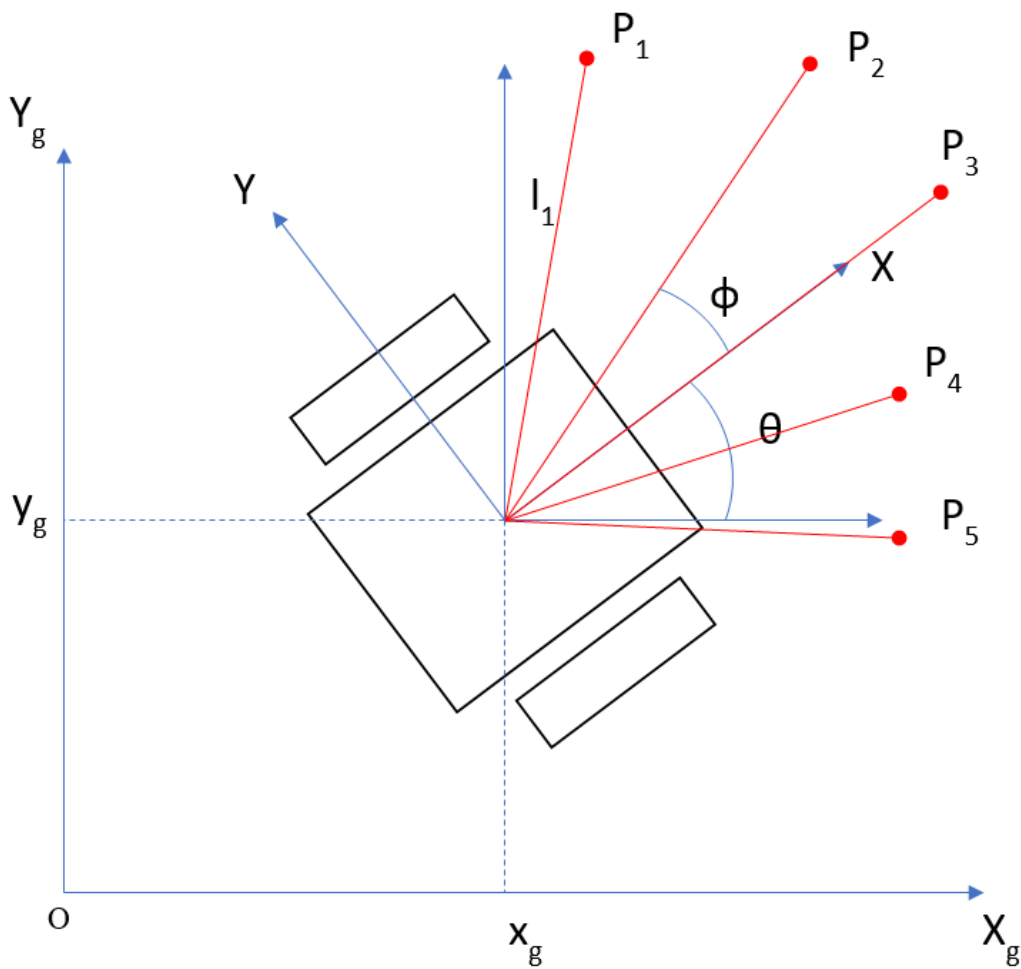
Мобильный робот оснащен лазерным сканирующим дальномером с углом сканирования $\phi = 0,7$. В точке с координатами $(x_g = -5; y_g = -3; \theta = 2,6)$ дальномер осуществил измерение $[P_1 = 4; P_2 = 2; P_3 = 10; P_4 = 4; P_5 = 9]$.

Необходимо найти координату y точки P_4 в неподвижной системе координат $X_g O Y_g$ (округлять следует только итоговый ответ до третьего знака).

Ответ: ✖

Вопрос 9

Неверно
Баллов: 0,00 из 5,00



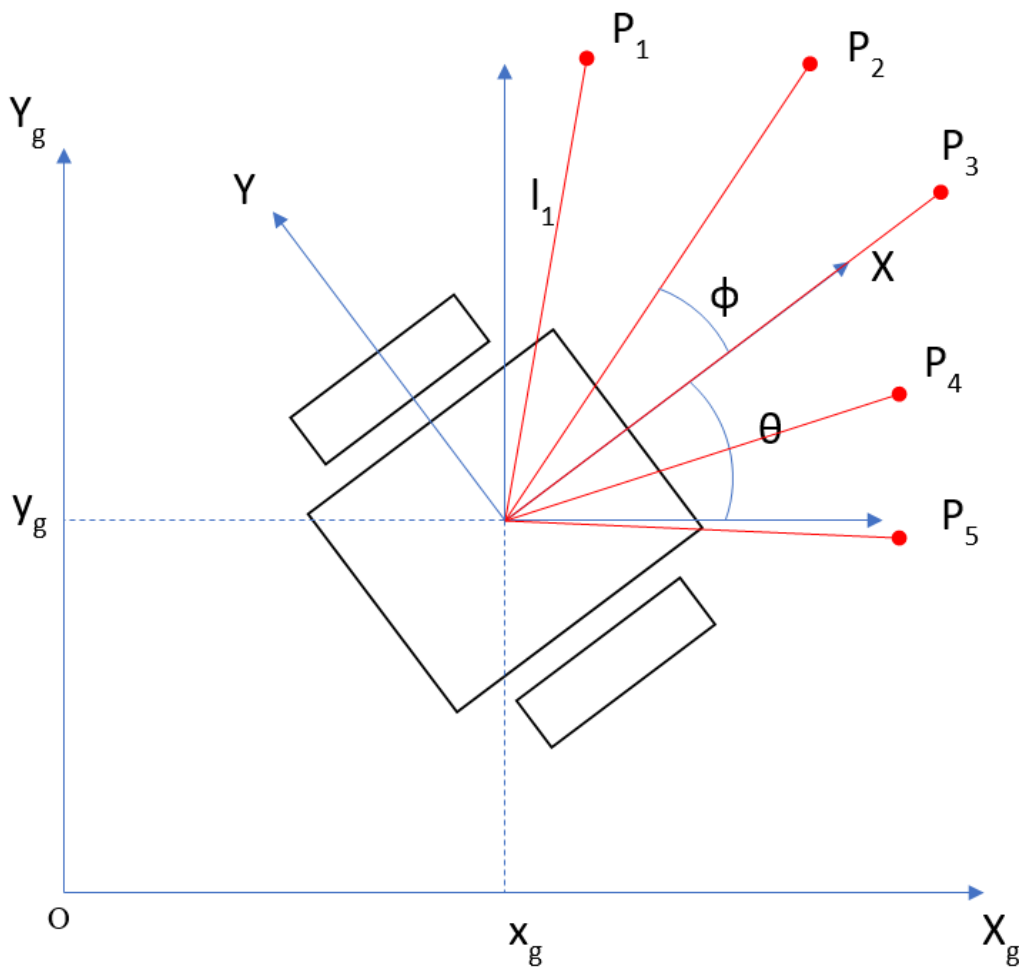
Мобильный робот оснащен лазерным сканирующим дальномером с углом сканирования $\phi = 0,7$. В точке с координатами $(x_g = -5; y_g = -3; \theta = 2,6)$ дальномер осуществил измерение $[P_1 = 4; P_2 = 2; P_3 = 10; P_4 = 4; P_5 = 9]$.

Необходимо найти координату x точки P_5 в неподвижной системе координат $X_g O Y_g$ (округлять следует только итоговый ответ до третьего знака).

Ответ: ✖

Вопрос 10

Неверно
Баллов: 0,00 из 5,00



Мобильный робот оснащен лазерным сканирующим дальномером с углом сканирования $\phi = 0,7$. В точке с координатами $(x_g = -5; y_g = -3; \theta = 2,6)$ дальномер осуществил измерение $[P_1 = 4; P_2 = 2; P_3 = 10; P_4 = 4; P_5 = 9]$.

Необходимо найти координату y точки P_5 в неподвижной системе координат $X_g O Y_g$ (округлять следует только итоговый ответ до третьего знака).

Ответ: ✖

◀ Лекция 4

Перейти на...

Лекция 5 ▶