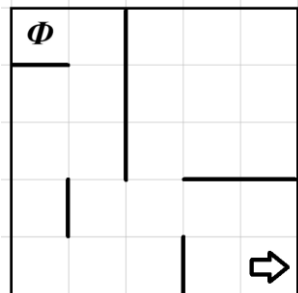


Максимальный балл за работу – 30.

1. Робота поместили в лабиринт на стартовую клетку (клетка со стрелкой). Направление «вперёд» робота соответствует направлению стрелки (см. *Лабиринт*). Робот должен, двигаясь по правилу «правой руки», пройти по лабиринту и попасть на клетку финиша (клетка, помеченная буквой **Ф**). Определите, сколько клеток посетит робот, двигаясь по лабиринту по правилу «правой руки» от старта до финиша. Каждая посещённая роботом клетка считается по одному разу, включая клетки старта и финиша.

Справочная информация

Кратко алгоритм прохождения лабиринта по правилу «правой руки» можно сформулировать так: двигаясь вперёд по лабиринту, надо всё время касаться правой рукой его стены.



Лабиринт

2. Робот оснащён двумя отдельно управляемыми колёсами, радиус каждого из которых равен 3 см. Левым колесом управляет мотор А, правым колесом управляет мотор В. Колёса напрямую подсоединены к моторам. Робот совершает танковый поворот. Колёса вращаются в противоположных направлениях с одинаковой скоростью. Колея робота равна 26 см. Робот повернулся на 45° . Определите угол, на который повернулась ось мотора А. Ответ дайте в градусах. Считайте, что направление вращения оси мотора А – положительное.

3. Робот оснащён двумя отдельно управляемыми колёсами, диаметр каждого из которых равен 9 см. Левым колесом управляет мотор А, правым колесом управляет мотор В. Колёса напрямую подсоединены к моторам. Ось мотора В зафиксирована. Колея робота равна 25 см. Робот повернулся на 36° вокруг колеса В. Определите угол, на который повернулась ось мотора А. Ответ дайте в градусах.

7. Робот оснащён двумя отдельно управляемыми колёсами, диаметр каждого из которых равен 15 см. Левым колесом управляет мотор А, правым колесом управляет мотор В. Колёса напрямую подсоединены к моторам. Колея робота равна 48 см.

Посередине между колёс закреплён маркер. Робот нарисовал маркером дугу окружности радиуса 1,2 м. Градусная мера дуги окружности равна 120° . Определите, на сколько градусов повернулась ось колеса В при этом проезде. Колесо А двигалось по большей окружности, чем колесо В.

8. Рома собрал простой делитель напряжения (см. *Схему цепи*). Напряжение, которое выдаёт источник питания, равно 9 В. Сопротивления резисторов равны $R_1 = 1,2$ Ом, $R_2 = 1,5$ Ом, $R_3 = 1,8$ Ом. Определите напряжение, которое подаётся на пин. Ответ дайте в милливольтках. Сопротивлением источника тока и проводов можно пренебречь.

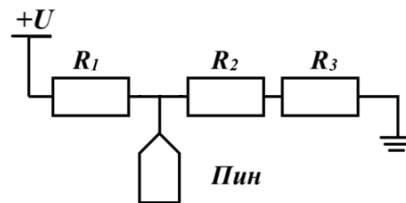


Схема цепи

9. Робот оснащён одним мотором, который управляет двумя колёсами, диаметр каждого из колёс робота равен 3 см. Колёса напрямую подсоединены к мотору.

Энкодер мотора настроен так, что 1 тик соответствует повороту оси мотора на 1° вперёд. Робот движется прямолинейно. В начале работы программы энкодер был обнулён. Дальнейшее изменение показаний энкодера мотора показано на графике (см. *График энкодера мотора*). Определите, какой длины путь проехал робот за первые 30 секунд. Ответ дайте в сантиметрах, округлив результат до целого. При расчётах примите $\pi \approx 3,14$. Округление стоит производить только при получении финального ответа.

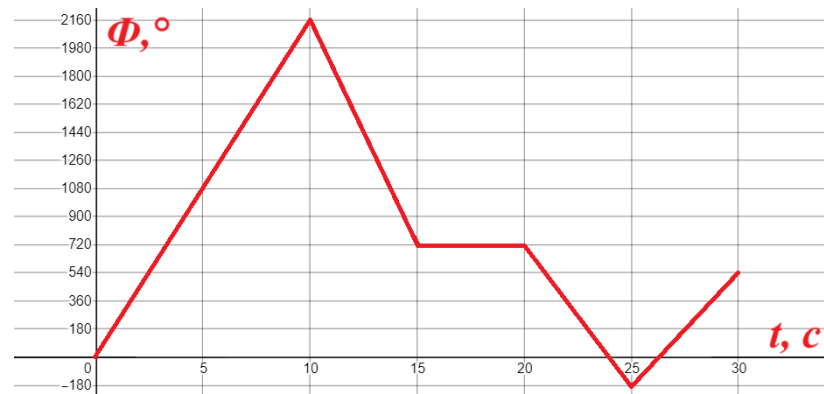


График энкодера мотора

10. На графике (см. *График скорости*) показано изменение скорости робота в зависимости от времени. Скорость дана в мм/с, время – в секундах. Определите путь, пройденный роботом за первые 3 минуты движения. Ответ дайте в дециметрах.

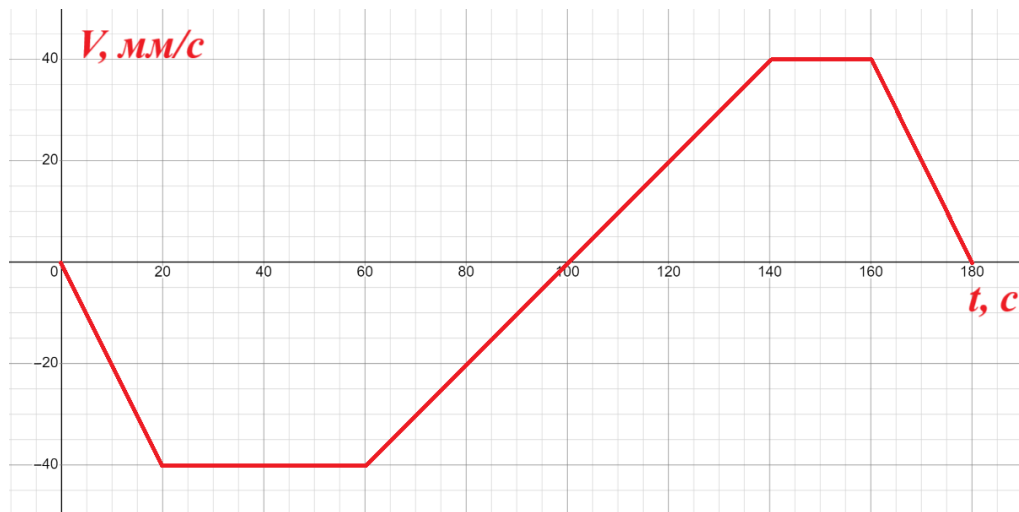


График скорости

11. Рома следит за тем, чтобы в лесу не разводили костров. Для этого у него есть коптер. Лес представляет собой прямоугольник $0,7 \times 1,4$ км. При полёте на высоте оптимальной видимости коптер позволяет одновременно обследовать квадратную область леса площадью 1 гектар. Стартовать и финишировать коптер может в разных местах. Коптер должен посетить каждую клетку по одному разу.

Рома решил, что коптер должен двигаться вдоль сторон прямоугольника, перелетая из середины одной клетки на середину другой, после чего зависая и делая снимок. Все повороты коптер должен делать под прямым углом на месте. Определите наименьшую длину пути, который проделает коптер, если будет действовать по данному алгоритму. Ответ дайте в метрах.

Справочная информация

$$1 \text{ га} = 0,01 \text{ км}^2$$

12. На макетной плате собрали схему (см. *Схему цепи*). При сборке использовали только резисторы номиналом 150 Ом. Определите, на резистор какого номинала из ряда E12 можно заменить данную схему. Сопротивление резистора из ряда должно быть максимально близко к общему сопротивлению участка, равно или больше него. Сопротивлением проводов можно пренебречь. В ответ запишите номинал резистора из ряда E12 в омах.

Справочная информация

Ряд номиналов резисторов E12: 1,0; 1,2; 1,5; 1,8; 2,2; 2,7; 3,3; 3,9; 4,7; 5,6; 6,8; 8,2.
Номиналы резисторов соответствуют числам в приведённом ряду или числам, полученным умножением или делением этих чисел на 10^n (n – целое положительное или отрицательное число).

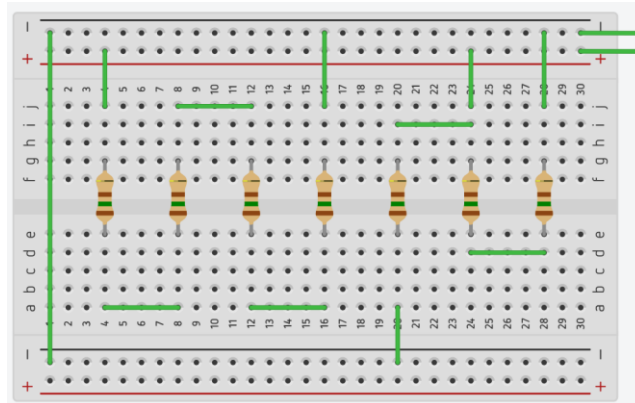
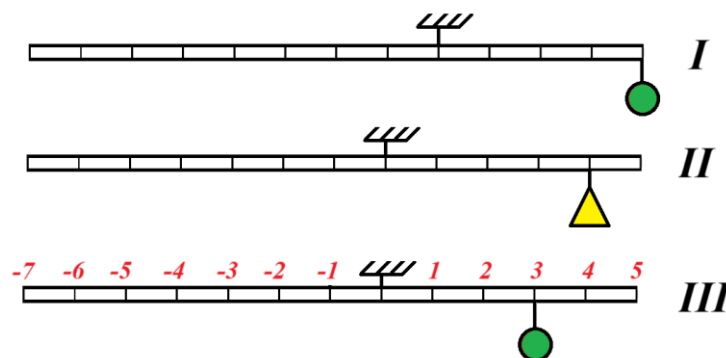


Схема цепи

13. Упругую массивную однородную балку подвесили на штатив. На неё нанесли маркером несколько засечек, разделили на равные части. Длина балки равна 1 м. К балке подвешивали шар и пирамиду. Произвели два взвешивания (I) и (II) (см. *Взвешивания*). В каждом из двух взвешиваний балка пришла в равновесие. Масса балки равна 500 г. Определите, в какое место на балке нужно подвесить одну пирамиду, чтобы при третьем взвешивании (III) балка пришла в равновесие. Ответ дайте в виде целого числа от -7 до 5 .



Взвешивания

14. При создании манипулятора первым делом разрабатывают его кинематическую схему. С помощью кинематических схем показывают, как происходит передача движения в различных степенях подвижности. Звенья и кинематические пары показывают на кинематических схемах с помощью условных обозначений (см. *Таблицу*).

Элемент	Эскиз	Характеристика
Звено (стержень)		
Неподвижное закрепление звена (стойка)		Движение отсутствует
Жёсткое закрепление звеньев		Движение отсутствует
Поступательная кинематическая пара		Движение вдоль направляющей
Вращательная кинематическая пара		Вращение вокруг одной оси
Рабочий орган манипулятора		

Нарисовали кинематическую схему манипулятора (см. *Схему манипулятора*). Все звенья соединены под прямым углом. Известно, что $a = 5$ см, $b = 10$ см, $c = 40$ см, $d = 50$ см, $e = 50$ см, $\Phi = 180^\circ$. При этом Φ – это угол, на который поворачивается вращательная кинематическая пара.

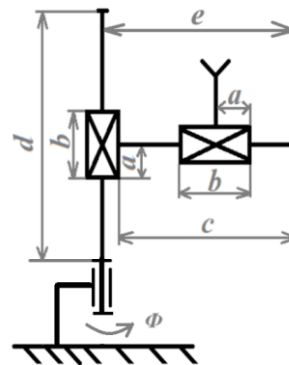


Схема манипулятора

Какую форму имеет рабочая область манипулятора?

1. сплошной цилиндр
2. четверть сплошного цилиндра
3. половина сплошного цилиндра
4. три четверти сплошного цилиндра
5. полый цилиндр
6. четверть полого цилиндра
7. половина полого цилиндра
8. три четверти полого цилиндра

Запишите номер верного варианта ответа.

Чему равен объём рабочей области манипулятора? Ответ дайте в кубических дециметрах, округлив результат до целого. При расчётах примите $\pi \approx 3,14$. Округление стоит производить только при получении финального ответа.

Максимальный балл за работу – 30.