

Образцы тестовых заданий для итоговой аттестации

1. Для чего предназначен магнитометр — это

- а) прибор для измерения характеристик магнитного поля
- б) электронный компас.
- в) магнитный гироскоп
- г) измеритель скорости БВС

2. Гироскоп это

- а) устройство, способное реагировать на изменение углов ориентации БВС, относительно инерциальной системы отсчета
- б) устройство для определения направления БВС в пространстве
- в) устройство для измерения скорости БВС
- г) устройство для измерения дальности полета БВС

3. Автопилот БВС предназначен для:

- а) Автоматическое управление БВС при полёте по заданной траектории
- б) Стабилизация углов ориентации БВС в полете
- в) Определение навигационных параметров (координат, углов ориентации, параметров движения БВС)
- г) Выдача телеметрической информации о навигационных параметрах, углах ориентации и параметрах управления БВС
- д) Все вышеперечисленное

4. Устройство для стабилизации углов ориентации БВС в полете

- а) Блок инерциальной навигационной системы;
- б) Блок стабилизации полета
- в) Блок управления полетом БВС
- г) Блок измерения углов стабилизации

5. Максимальная высота полета БВС устанавливается из условия

- а) устойчивости и управляемости
- б) располагаемого запаса по тяге двигателя
- в) запаса по углу атаки до сваливания
- г) экономичности полета

6. Комплекс интегрированных технических и программных средств, используемый на борту воздушного судна для выполнения топографической аэрофотосъемки это –

- а) Аэрофотосъемочная система
- б) Аэрофотокамера
- в) Аэрофотоустановка
- г) Беспилотное воздушное средство

7. РРК это –

- а) метод точного определения координат относительно базовой станции в режиме постобработки фазовых измерений
- б) коэффициент потери точности совокупного определения местоположения
- в) метод точного абсолютного спутникового определения местоположения
- г) метод точного определения координат относительно базовой станции в режиме реального времени с использованием дифференциальных поправок

8. PDOP это -

- а) метод точного определения координат относительно базовой станции в режиме постобработки фазовых измерений
- б) коэффициент потери точности совокупного определения местоположения
- в) метод точного абсолютного спутникового определения местоположения

г) метод точного определения координат относительно базовой станции в режиме реального времени с использованием дифференциальных поправок

9. PPP – это

а) метод точного определения координат относительно базовой станции в режиме постобработки фазовых измерений

б) коэффициент потери точности совокупного определения местоположения

в) метод точного абсолютного спутникового определения местоположения

г) метод точного определения координат относительно базовой станции в режиме реального времени с использованием дифференциальных поправок

10. RTK это –

а) метод точного определения координат относительно базовой станции в режиме постобработки фазовых измерений

б) коэффициент потери точности совокупного определения местоположения

в) метод точного абсолютного спутникового определения местоположения

г) метод точного определения координат относительно базовой станции в режиме реального времени с использованием дифференциальных поправок

11. Для чего съемка объекта производится с двух точек (базис)?

а) для контроля съемки;

б) для получения объемного изображения объекта;

в) для более детального изучения изображений;

г) для устранения нерезкости;

д) для однозначного определения точки местности в пространстве;

12. Какие программные продукты не используются для проведения аэрофотосъемки с помощью БВС DJI

- а) Litchi
- б) Dronelink
- в) DJI GO
- г) Smart app

13. Съёмка, проводимая для определения фактического положения контуров конструкции, их размеры, взаимное расположение и высотные отметки

- а) Площадная съёмка
- б) Линейная съёмка
- в) Инспекционная съёмка
- г) Фасадная съёмка

14. Съёмка, проводимая для обследования конструкции искусственных сооружений при диагностике конструкций

- а) Площадная съёмка
- б) Линейная съёмка
- в) Инспекционная съёмка
- г) Фасадная съёмка

15. На плановое смещение точек на космическом снимке существенно влияет:

- а) Высота фотографирования
- б) Кривизна земной поверхности
- в) Угол наклона
- г) Рефракция
- д) Параметры орбиты спутника

16. Чем геодезия обеспечивает фотограмметрию?

- а) геодезическими приборами
- б) опорными точкам
- в) элементами внешнего ориентирования

17. Каким методом осуществляется сгущение геодезической сети по снимкам?

- а) Нивелирование
- б) фототриангуляция
- в) трансформирование

18. Набор вершин в трехмерной системе координат для представления внешней поверхности объекта это –

- а) Цифровая модель местности
- б) Плотное облако точек
- в) Полигональная модель
- г) Ортофотоплан

19. Изображение плановых координат и высот конкретного участка местности, имеющее математическое представление это –

- а) Цифровая модель местности
- б) Плотное облако точек
- в) Полигональная модель
- г) Ортофотоплан

20. метод определения координат точек местности по фотоснимкам называется

- а) Фотограмметрия
- б) Фототриангуляция
- в) Трансформирование
- г) все вышеперечисленное

Задания для практической квалификационной работы для итоговой аттестации:

1. Подготовка БВС к взлету
2. Составление полетного задания
3. Выполнение полетного задания в ручном режиме
4. Выполнение полетного задания в автоматическом режиме
5. Выполнение аэрофотосъемки площадного участка
6. Выполнение аэрофотосъемки линейного участка
7. Создание плотного облака точек
8. Построение модели местности
9. Создание ортофотоплана
10. Создание цифровой модели местности
11. Проведение обмерных работ: длина участка, площадь участка, объем объекта.