

Пермский край  
2024-2025 учебный год  
**ВСЕРОССИЙСКАЯ ОЛИМПИАДА ШКОЛЬНИКОВ**  
**ПО ТРУДУ (ТЕХНОЛОГИИ)**  
**МУНИЦИПАЛЬНЫЙ ЭТАП**  
**7 КЛАСС**

**ПРОФИЛЬ «РОБОТОТЕХНИКА»**

**ТЕОРЕТИЧЕСКИЙ ТУР**

**Уважаемый участник олимпиады!**

Вам предстоит выполнить теоретические задания. Время выполнения заданий теоретического тура 90 минут.

Выполнение теоретических заданий целесообразно организовать следующим образом:

- не спеша, внимательно прочитайте задание и определите, наиболее верный и полный ответ;
- отвечая на тестовые задания определите, какой из предложенных вариантов наиболее верный и полный и обведите (напишите) букву, соответствующую выбранному Вами ответу;
- отвечая на теоретический вопрос, обдумайте и сформулируйте конкретный ответ только на поставленный вопрос;
- если Вы выполняете задание, связанное с заполнением таблицы или схемы, не старайтесь детализировать информацию, вписывайте только те сведения или данные, которые указаны в вопросе;
- после выполнения всех предложенных заданий еще раз удостоверьтесь в правильности Ваших ответов;
- если потребуется корректировка выбранного Вами варианта ответа, то неправильный вариант ответа зачеркните крестиком, и рядом напишите новый.

Задание теоретического тура считается выполненным, если Вы вовремя сдаете его членам жюри. Задания с 1 по 20 оцениваются максимально в 1 балл, творческое задание оценивается максимально в 5 баллов. Максимальная оценка 25 баллов.

## Общая часть

### Задание 1. (1 балл)

**Какой из перечисленных этапов не входит в структуру проектной деятельности?**

- A. Исследование проблемы.
- B. Выбор темы проекта.
- C. Презентация результатов.
- D. Приемка работы.

### Задание 2. (1 балл)

**Как называется процесс защиты информации от несанкционированного доступа, уничтожения, изменения или разглашения?**

- A. Конфиденциальность
- B. Целостность
- C. Доступность
- D. Аутентификация

### Задание 3. (1 балл)

**Для чего используются датчики в робототехнике?**

- A. Для измерения физических величин (например, температуры, расстояния)
- B. Для управления движением робота
- C. Для распознавания объектов
- D. Все вышеперечисленное

### Задание 4. (1 балл)

**Какой профессии соответствует следующая деятельность: контроль качества продукции на производстве?**

- A. Инженер
- B. Лаборант
- C. Менеджер
- D. Технолог

### Задание 5. (1 балл)

**Какой из перечисленных элементов не относится к основной надписи чертежа?**

- A. Наименование и обозначение изделия
- B. Обозначение материала
- C. Масштаб
- D. Подпись исполнителя

## Специальная часть

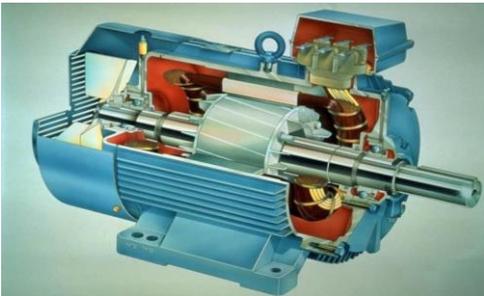
**Задание 6. (1 балл)** Как называется изделие, в котором сочетаются отдельные электронные компоненты, таких как резисторы, конденсаторы, диоды, транзисторы и интегральные микросхемы, соединённые между собой?

- A. Электрическая цепь
- B. Печатная плата
- C. Электронная схема
- D. Электронные компоненты

**Задание 7. (1 балл)** Как называется вращающаяся часть двигателей и рабочих машин, на которой расположены органы, получающие энергию от рабочего тела?

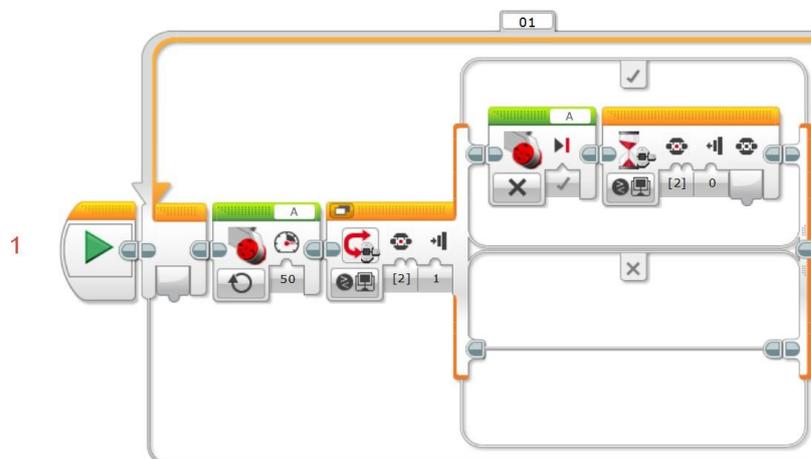
- A. Энкодер
- B. Ротор
- C. Фланец
- D. Статор

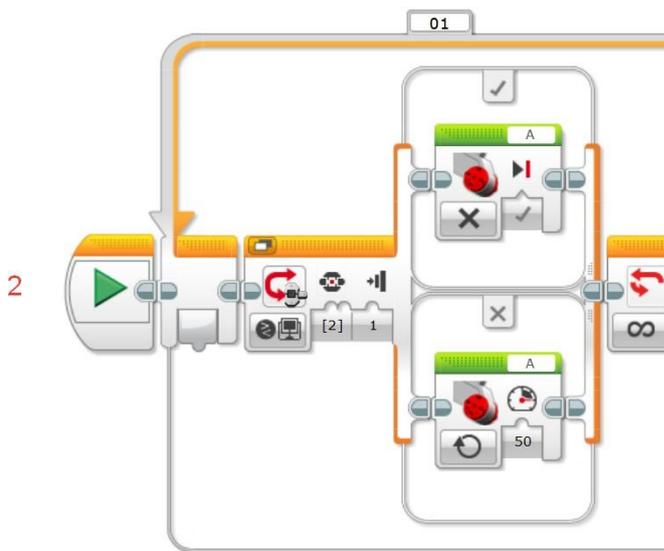
**Задание 8. (1 балл)** Из представленного рисунка определите вид электродвигателя.



- A. Асинхронный электродвигатель переменного тока
- B. Шаговый электродвигатель
- C. Коллекторный электродвигатель постоянного тока
- D. Бесколлекторный электродвигатель постоянного тока

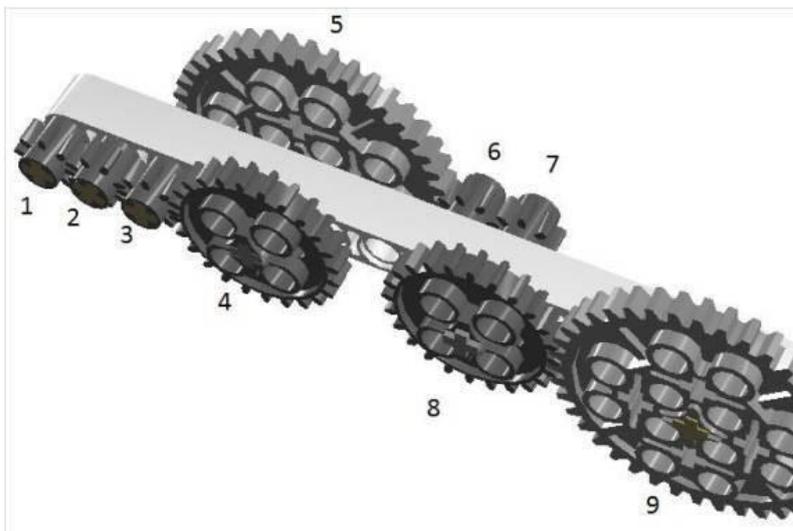
**Задание 9. (1 балл)** Есть ли разница в результате работы двух представленных программ?



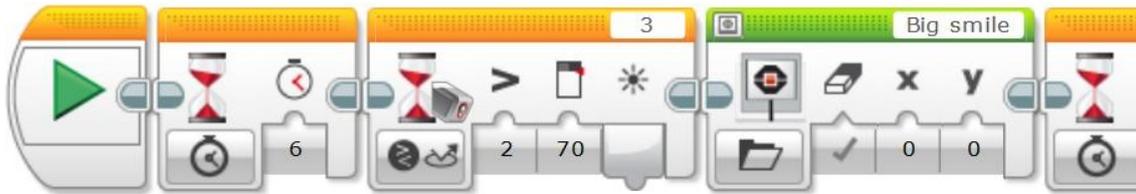


- A. В первой программе нажатие кнопки включает мотор, а во второй — выключает
- B. В первой программе нажатие кнопки выключает мотор, а во второй — включает
- C. В первой программе мотор включается, но не выключается
- D. Во второй — и включается и выключается
- E. Нет разницы
- F. Нет правильного ответа

**Задание 10. (1 балл)** Укажите номера паразитных зубчатых колес из представленного рисунка. Зубчатое колесо №1 является ведущим, №9 – ведомым.



**Задание 11. (1 балл)** Определите результат действия программы, если на рабочем расстоянии от датчика цвета/уровня освещенности будет постоянно размещен объект черного цвета.



- A. Нет правильного ответа
- B. Программа перейдет в режим ожидания белого объекта
- C. На экране не появится смайлик
- D. На экране появится смайлик, который исчезнет через 10 секунд

**Задание 12 (1 балл)** Как называется совокупность робототехнических комплексов, связанных между собой транспортными средствами и системой управления, или нескольких единиц технологического оборудования, обслуживаемого одним или несколькими промышленными роботами для выполнения операций в принятой технологической последовательности, называется роботизированным (роботизированной)...

**Задание 13. (1 балл)** По каналу связи был передан двоичный код:

**1101 0100 0000 1000 0010 0101**

Известно, что в коде первые 8 бит – это первое число, далее 8 бит – это коды действия (см. таблицу), далее 8 бит – это второе число.

Код	Действие
1000 0000	Сложение двух чисел
0100 0000	Вычитание из первого числа второго числа
0010 0000	Умножение двух чисел
0001 0000	Целая часть от деления первого числа на второе
0000 1000	Остаток от деления первого числа на второе

Принимающее устройство выполнило вычисление и вернуло результат – восьмибитный двоичный код. Какой код вернуло вычисляющее устройство?

В ответ запишите число в двоичной системе счисления без индекса, безразделителей и пробелов, например, 00000000.

**Задание 14. (1 балл)** С помощью двух шкивов и ремня Вася собрал ремённую передачу. Радиус ведущего шкива равен 1 дм 2 см. Диаметр ведомого шкива равен 30 см. Определите, на сколько градусов должен повернуться ведущий шкив, чтобы ведомый шкив повернулся на треть оборота.

**Задание 15. (1 балл)** Робот оснащён двумя отдельно управляемыми колёсами, диаметр каждого из колёс робота равен 12 см. Левым колесом управляет мотор А, правым колесом управляет мотор В. Колёса напрямую подсоединены к моторам (см. схему робота).

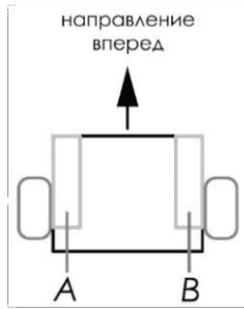
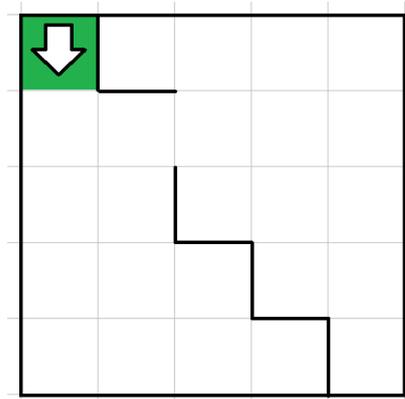


Схема робота

Ось мотора  $A$  повернулась на  $150^\circ$ , ось мотора  $B$  была зафиксирована и не вращалась. Определите, на сколько градусов повернулся робот. Ширина колеи робота (расстояние между центрами колёс) равна 25 см. При расчётах примите  $\pi \approx 3,14$ .

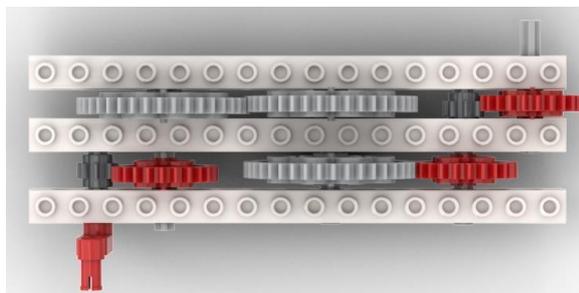
**Задание 16. (1 балл)** Робота поместили в лабиринт (см. *лабиринт*). Направление «вперёд» робота соответствует направлению стрелки. Робот должен, двигаясь по правилу «правой руки», пройти по лабиринту и вернуться в клетку, из которой он стартовал.



Лабиринт

Определите, сколько клеток робот НЕ посетит, двигаясь по лабиринту по правилу «правой руки».

**Задание 17. (1 балл)** Определите, сколько ступеней имеет данная передача (см. *схему передачи*).



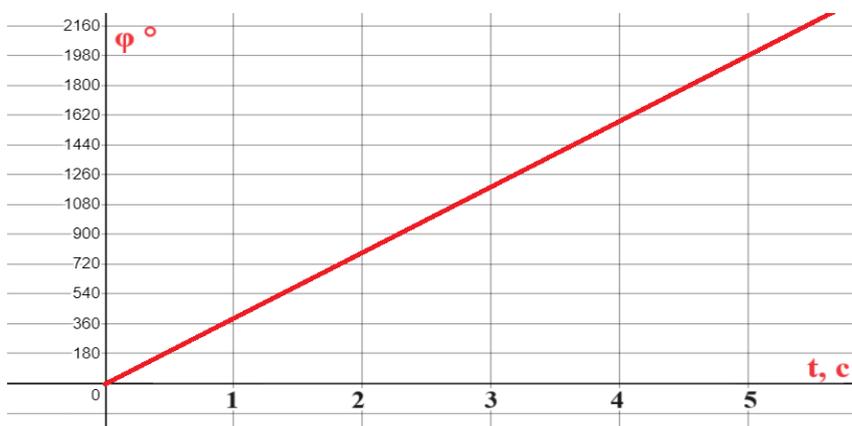
**Задание 18. (1 балл)** Рома записал пример в шестеричной системе счисления:

$$123450_6 + 24035_6$$

Определите, какое число получится после сложения. Ответ запишите в шестеричной системе счисления. Индекс системы счисления в ответ записывать не надо.

**Задание 19. (1 балл)** Робот проехал прямолинейный отрезок трассы за 12 секунд. За это время каждое из колёс робота повернулось на 19 оборотов. Известно, что диаметр каждого из колёс робота равен 20 см. Определите расстояние, которое проехал робот. Ответ дайте в сантиметрах, округлив результат до целого. При расчётах примите  $\pi \approx 3,14$ . Округление рекомендуется производить только при получении финального ответа.

**Задание 20. (1 балл)** Робот оснащён двумя отдельно управляемыми колёсами, радиус каждого из колёс робота равен 12 см. Левым колесом управляет мотор А, правым колесом управляет мотор В. Колёса напрямую подсоединены к моторам. Робот движется прямолинейно. В начале работы программы энкодеры моторов были обнулены. Дальнейшее изменение показаний энкодера мотора А показано на графике.



Определите расстояние, на которое робот переместился за 5 секунд. Ответ дайте в сантиметрах, округлив результат до целого. При расчётах примите  $\pi \approx 3,14$ . Округление рекомендуется производить только при получении финального ответа.

**Задание 21 (5 баллов)** Робот должен проехать по прямолинейной трассе, расположенной вдоль стены. На нём установлен датчик расстояния, направленный горизонтально на высоте 15 см от поверхности полигона. Датчик всё время движения остаётся направленным перпендикулярно поверхности стены. Расстояние от стены до датчика остаётся постоянным и равно 90 см, дальность действия датчика превышает 1 м.

Во время движения по трассе робот должен обнаружить «забор», установленный вдоль стены (см. схему трассы).

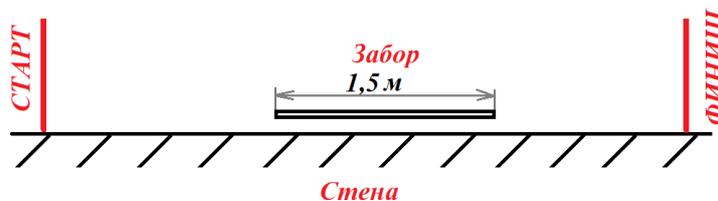
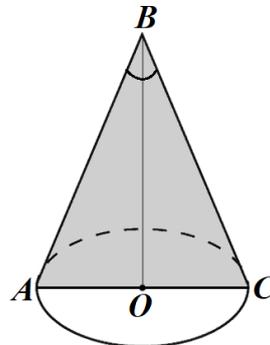


Схема трассы

За время движения по трассе робот должен подать два коротких звуковых сигнала. Первый — при обнаружении забора датчиком расстояния, второй — когда датчик перестанет его детектировать.

Забор представляет собой сплошной прямоугольник, вырезанный из листа тонкой фанеры, толщиной 8 мм. Длина прямоугольника равна 1,5 м, ширина – 30 см. Забор установлен параллельно стене, на фиксированном расстоянии, равном 10 см от стены. Гарантируется, что края забора находятся не ближе, чем за 2 метра от линий старта и финиша.

Зона видимости датчика представляет собой прямой конус, угол  $ABC$  при осевом сечении зоны видимости датчика расстояния составляет  $60^\circ$  (см. рисунок).



Рисунок

Робот движется равномерно и прямолинейно со скоростью 4 см/с. Определите, сколько времени пройдет между звуковыми сигналами, поданными роботом.

При расчётах толщиной забора можно пренебречь. Примите  $\sqrt{3} \approx 1,7$ . Ответ выразите в секундах, округлив результат до целого числа. Для большей точности округление стоит производить только после получения финального ответа. В бланке должно быть записано решение, ответ и схема