

Пригласительный (пробный) этап ВсОШ в городе Москве, технология (робототехника), 4-5 класс, 2022

4 май 2022 г., 08:45 – 5 май 2022 г., 21:15

Общая часть

1 балл

Станция московского метро «Новослободская» украшена витражами, сделанными по эскизам художника Павла Корина. Витражи изготавливали в специальных мастерских, которые располагались в Риге. Большую часть композиции занимает рисунок из различных цветов, растений и звёзд. В верхней части шести витражей вставлены небольшие медальоны с изображением людей различных профессий. Рассмотрите предложенный фрагмент витража.



Определите, представитель какой профессии на нём изображён.

- врач
- блогер
- агроном
- инженер
- писатель
- музыкант
- строитель
- художник
- энергетик

1 балл

Рассмотрите приведённую фотографию. Определите, какой бытовой прибор на ней изображён.



фен

утюг

пылесос

газонокосилка

стиральная машина

№ 3

3 балла

Из использованных алюминиевых банок в результате переработки можно изготовить много полезных вещей, например, рамы для велосипедов.

Узнать алюминиевые изделия, пригодные для переработки, можно по специальной экомаркировке (см. маркировку).



При переработке 800 алюминиевых банок получают достаточное количество металла для создания одной рамы для велосипеда.

Сколько таких банок потребуется переработать, чтобы изготовить 15 рам?

Число

2 балла

Установите соответствие между изделиями народных промыслов, изображёнными на рисунках, и названиями росписи, в которой они выполнены.



гжельская



городецкая



жостовская



мезенская

№ 5

3 балла

Для подарка Маша решила собрать набор из одной синей ручки, одного простого карандаша, одного ластика и одной линейки. После просмотра ассортимента интернет-магазина Маша выбрала следующие товары (см. таблицу покупок).

Таблица покупок

| № | Название | Цена в руб. за 1 шт. |
|---|---|----------------------|
| 1 | Ручка шариковая синяя | 70 |
| 2 | Карандаш чёрнографитный Эко HB заточенный | 17 |
| 3 | Ластик каучуковый прямоугольный | 16 |
| 4 | Линейка 30 см пластиковая | 27 |

Определите, сколько можно купить таких наборов на 2 тысячи рублей.

Число

Специальная часть**№ 1**

1 балл

Рассмотрите приведённую фотографию. Определите, какого рода рычаг используется в данном механизме.



Щипцы для выпечки

 рычаг 1-го рода рычаг 2-го рода рычаг 3-го рода рычаг 4-го рода

№ 2

2 балла

С помощью двух шкивов и ремня Даша собрала ременную передачу. Радиус ведущего шкива равен 8 см. За одну минуту ведущий шкив делает 50 оборотов, а ведомый шкив – 100 оборотов. Определите, чему равен радиус ведомого шкива.

Ответ дайте в сантиметрах.

Число

№ 3

2 балла

Серёжа выпилил из фанеры деталь (см. чертёж детали).

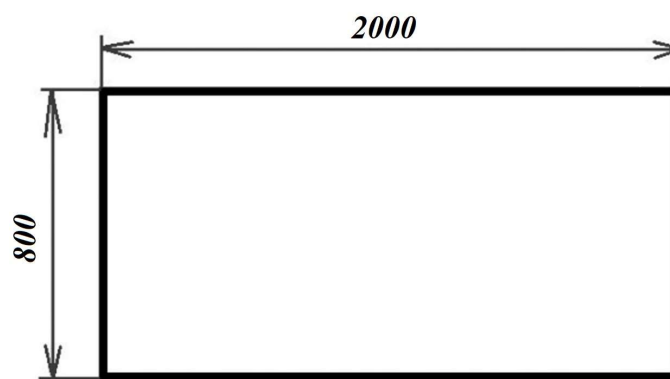


Чертёж детали

На чертеже размеры указаны в миллиметрах. Определите, сколько краски понадобится, чтобы покрасить деталь с одной стороны в чёрный цвет, если для покраски 2 квадратных дециметров потребуется 1 г краски.

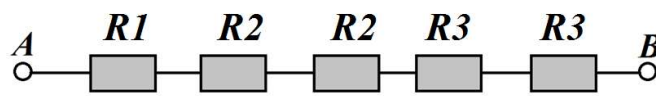
Ответ дайте в граммах.

Число

№ 4

2 балла

Миша соединил последовательно несколько резисторов (см. схему участка цепи AB).

Схема участка цепи AB

| № | Обозначение | Номинал (Ом) |
|---|-------------|--------------|
| 1 | $R1$ | 20 |
| 2 | $R2$ | 15 |
| 3 | $R3$ | 10 |

Определите величину сопротивления участка AB . Ответ дайте в Омах.

Сопротивление участка AB –

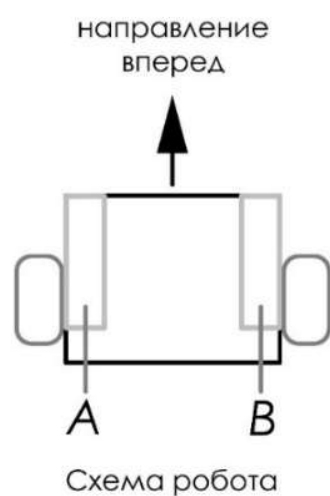
Справочная информация

При последовательном соединении резисторов общее сопротивление участка цепи можно посчитать, сложив номиналы резисторов.

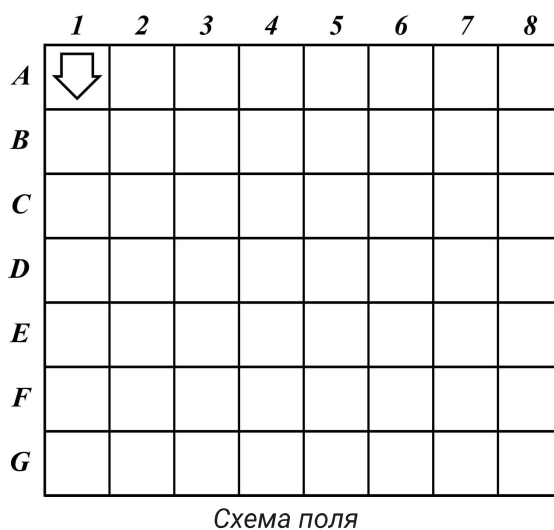
№ 5

2 балла

Робот оснащён двумя отдельно управляемыми колёсами. Левым колесом управляет мотор *A*, правым колесом управляет мотор *B*. Колёса напрямую подсоединены к моторам (см. схему робота).



Робота устанавливают на поле, разделённом на равные квадратные клетки (см. схему поля).



Длина и ширина робота меньше длины стороны клетки поля. Направление вперед на схеме показано направлением стрелки.

Робот может выполнить следующие команды:

| № | Команда | Описание | Пример выполнения |
|---|---------|--|-------------------|
| 1 | ВПЕРЁД | Робот проезжает вперёд на 1 клетку. Направление «вперёд» для робота при этом не меняется | |
| 2 | ВПРАВО | Робот перемещается на 1 клетку вперёд, а затем на 1 клетку вправо. Направление «вперёд» для робота при этом меняется | |
| 3 | ВЛЕВО | Робот перемещается на 1 клетку вперёд, а затем на 1 клетку влево. Направление «вперёд» для робота при этом меняется | |

Робота установили в центр клетки *A1*, расположив его так, что если робот проедет ВПЕРЁД, то он окажется в центре клетки *B1*.

Робот выполнил программу:

НАЧАЛО

ВПЕРЁД

ВПЕРЁД

ВЛЕВО

ВПЕРЁД

ВПРАВО

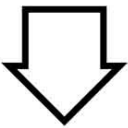
ВПЕРЁД

ВЛЕВО

ВПЕРЁД

КОНЕЦ

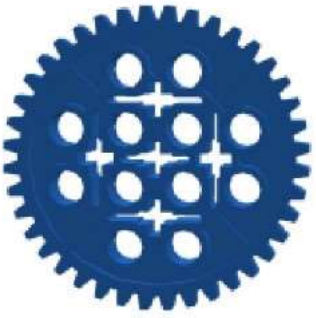


Определите, в какой клетке окажется робот после завершения выполнения данной программы.

| | <i>1</i> | <i>2</i> | <i>3</i> | <i>4</i> | <i>5</i> | <i>6</i> | <i>7</i> | <i>8</i> |
|----------|---|----------|----------|----------|----------|----------|----------|----------|
| <i>A</i> |  | ○ | ○ | ○ | ○ | ○ | ○ | ○ |
| <i>B</i> | ○ | ○ | ○ | ○ | ○ | ○ | ○ | ○ |
| <i>C</i> | ○ | ○ | ○ | ○ | ○ | ○ | ○ | ○ |
| <i>D</i> | ○ | ○ | ○ | ○ | ○ | ○ | ○ | ○ |
| <i>E</i> | ○ | ○ | ○ | ○ | ○ | ○ | ○ | ○ |
| <i>F</i> | ○ | ○ | ○ | ○ | ○ | ○ | ○ | ○ |
| <i>G</i> | ○ | ○ | ○ | ○ | ○ | ○ | ○ | ○ |

2 балла

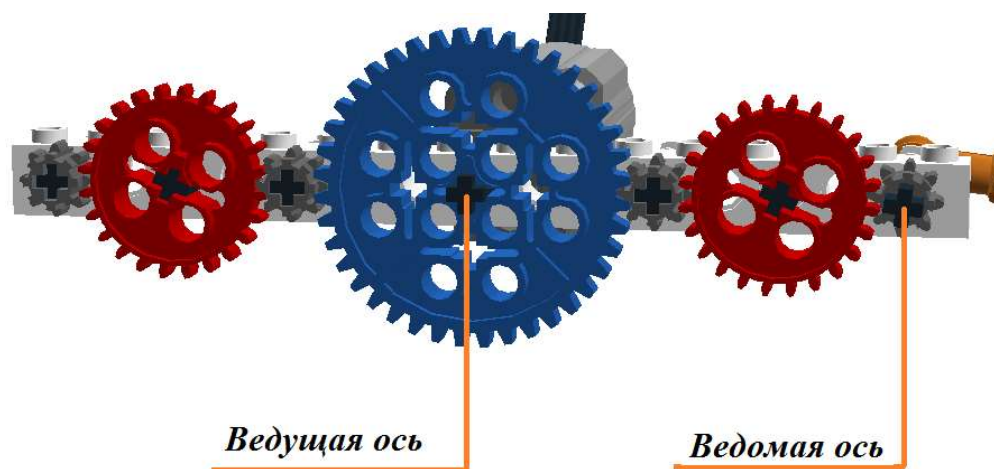
У Кати есть шестерёнки трёх типов (см. таблицу свойств шестерёнок).

Таблица свойств шестерёнок

| № п/п | Внешний вид | Количество зубьев | Количество шестерёнок |
|-------|---|-------------------|-----------------------|
| 1 |  | 40 | 1 |
| 2 |  | 24 | 2 |
| 3 |  | 8 | 4 |

Она собрала из них зубчатую передачу, используя все имеющиеся у неё шестерёнки (см. зубчатую передачу).

Зубчатая передача



Катя соединила ведущую ось с валом мотора, который совершает 90 оборотов в минуту.

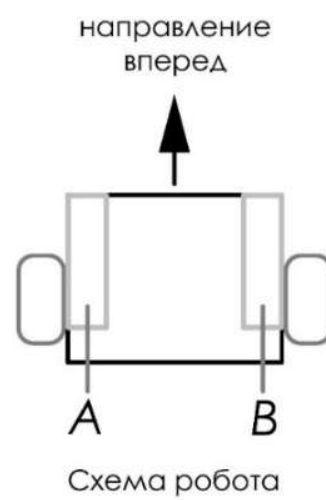
Определите, сколько оборотов в минуту будет делать ведомая ось передачи, которую собрала Катя.

Число

№ 7

2 балла

Робот оснащён двумя отдельно управляемыми колёсами, радиус каждого из колёс робота равен 5 см. Левым колесом управляет мотор **A**, правым колесом управляет мотор **B**. Колёса напрямую подсоединены к моторам (см. схему робота).



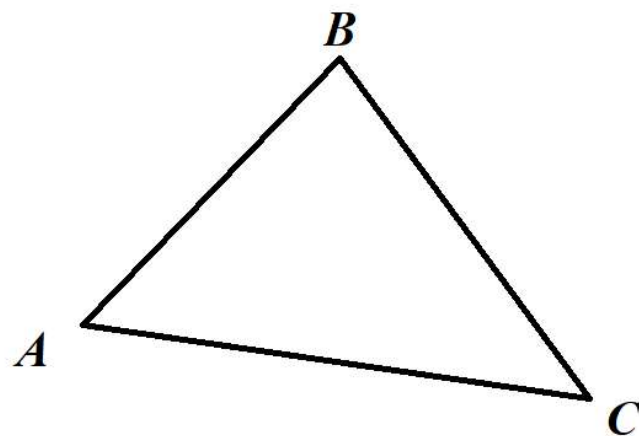
Определите, на сколько градусов должна повернуться ось мотора **A** (при выключенном моторе **B**), чтобы робот повернулся направо вокруг колеса **B** на 180° . Длина колёсной базы робота равна 40 см. При расчётах примите $\pi \approx 3,14$.

Ответ дайте в градусах, округлив результат до целого. Чтобы получить более точный ответ, округление стоит производить только при получении финального ответа.

Число

2 балла

Робот-чертёжник движется по ровной горизонтальной поверхности и наносит на неё изображение (см. траекторию) при помощи кисти, закреплённой посередине между колёс. Из-за крепления кисти робот не может ехать назад. Все повороты робот должен совершать на месте, вращая колёса с одинаковой скоростью в противоположных направлениях.



Траектория

Робот должен нарисовать треугольник, углы которого равны 40° , 60° и 80° .

Робот оснащён двумя отдельно управляемыми колёсами, расстояние между центрами колёс составляет 25 см, радиус колеса робота 7 см.

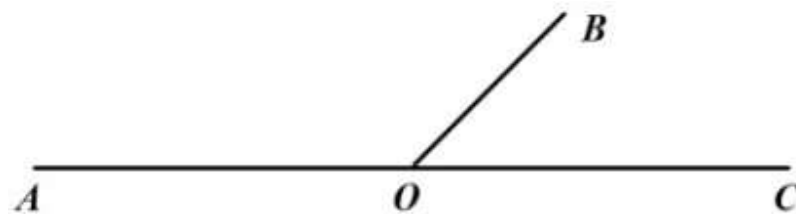
Определите, на какой минимальный суммарный угол должен повернуться робот, чтобы начертить данную фигуру.

Ответ дайте в градусах.

Минимальный суммарный угол –

Справочная информация

Два угла, у которых одна сторона общая, а две другие являются продолжениями друг друга, называются смежными (см. чертёж). Сумма смежных углов равна 180° .



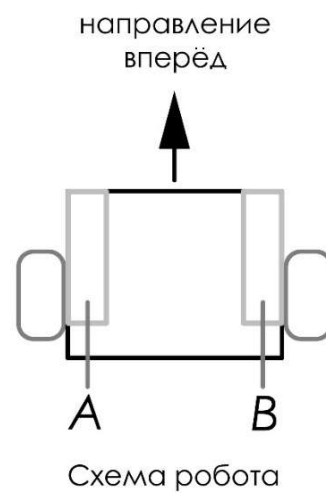
На данном чертеже изображены смежные углы $\angle AOB$ и $\angle BOC$.

$$\angle AOB + \angle BOC = 180^\circ$$

№ 9

3 балла

Робот оснащён двумя отдельно управляемыми колёсами, радиус каждого из колёс робота равен 6 см. Левым колесом управляет мотор **A**, правым колесом управляет мотор **B**. Колёса напрямую подсоединены к моторам (см. схему робота).



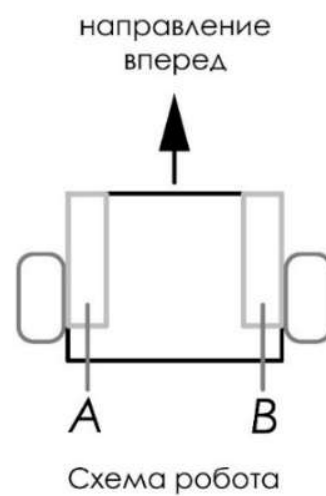
Определите, на сколько градусов должна повернуться ось мотора **A** (при работающем моторе **B**), чтобы робот проехал прямолинейный участок трассы длиной 150 см. Длина колёсной базы робота равна 40 см. При расчётах примите $\pi \approx 3,14$.

Ответ дайте в градусах, округлив результат до целого. Чтобы получить более точный ответ, округление стоит производить только при получении финального ответа.

Число

2 балла

Робот оснащён двумя отдельно управляемыми колёсами. Левым колесом управляет мотор A , правым колесом управляет мотор B . Колёса напрямую подсоединены к моторам (см. схему робота). На роботе установлен один датчик освещённости.



Саша написал программу, чтобы робот ехал по чёрной линии. Этот фрагмент кода отвечает за движение по чёрной линии:

```
k=2;
black=3;
white=91;
grey=(black+white)/2;
while (true)
{
u=k*(s1-grey);
motor[motorA]=50-u;
motor[motorB]=50+u;
wait1msec(10);
}
```

При калибровке на чёрном датчик робота показал 3, при калибровке на белом показал 91. В качестве значения границы серого Саша взял сумму показаний датчика на чёрном и на белом и разделил получившееся число на 2.

Определите, какая мощность будет подана на моторы A и B при показаниях датчика $s1$, равных 55.

Мощность мотора A –

Мощность мотора B –

Справочная информация

Пропорциональный закон выглядит следующим образом: $U = k(O - B)$.

U – это управляющее воздействие – это то, что корректирует величину мощности моторов в данный момент времени.

k – это коэффициент усиления воздействия.

O – текущее показание датчика.

B – желаемое состояние – это граница серого.