**Перелік питань**

|  |
| --- |
| Спеціальність: 172 «Телекомунікації та радіотехніка»  Освітній ступінь: «бакалавр» |

«радіонавігація ТА ГЕОІНФОРМАЦіЙНі СИСТЕМИ»

|  |  |
| --- | --- |
| №п/п | Текст завдання |
| 1. | На чому базуються позиційні методи визначення місцеположення об’єкту? |
| 2. | Що таке робоча зона радіонавігаційної системи? |
| 3. | Що називають геометричним фактором системи? |
| 4 | Геометричний фактор СРНС це: |
| 5 | Геометричний фактор системи дозволяє обрати: |
| 6 | Перевагою різницево-далекомірного методу визначення місцезнаходження об’єктів є: |
| 7 | У гіперболічній РНС визначення місцезнаходження об’єктів здійснюється за вимірами: |
| 8 | Помилка виміру лінії положення далекомірним методом залежить від |
| 9 | Лінія положення – це геометричне місце точок, які відповідають: |
| 10 | Помилка виміру лінії положення кутомірним методом залежить від: |
| 11 | Помилка визначення лінії положення різницево-далекомірним методом не залежить від: |
| 12 | Робоча зона далекомірної одно базової системи на площині представляє собою: |
| 13 | Для збільшення дальності дії каналу запиту далекомірної РНС в 2 рази необхідно: |
| 14 | Дальність дії запитно-відповідної далекомірної РНС прямопропорційна кореню: |
| 15 | Найбільш раціональному розташуванню станцій РНС відповідає: |
| 16 | Мінімальна помилка визначення місцезнаходження об’єктів позиційними методами спостерігається при куті перетину ліній положення: |
| 17 | Робоча зона радіонавігаційної системи визначається за: |
| 18 | Перевагою далекомірного методу визначення місцезнаходження об’єктів є: |
| 19 | Радіальна помилка визначення місцезнаходження об’єктів позиційними методами: |
| 20 | Радіонавігаційним параметром називається геометрична величина за допомогою якої: |
| 21 | Недоліком позиційних методів є: |
| 22 | Перевагою різницево-далекомірного методу визначення місцезнаходження об’єктів є: |
| 23 | Дайте визначення географічної карти: |
| 24 | Яке твердження є правильним? |
| 25 | Помилка виміру лінії положення далекомірним методом не залежить від |
| 26 | Що таке цифрове покриття (шар, тема)? |
| 27 | Якими бувають цифрові покриття (шари) за типом об'єктів? |
| 28 | Дайте визначення просторового об'єкту? |
| 29 | Що таке географічна інформація? |
| 30 | Що таке атрибутивна інформація? |
| 31 | У якому форматі відбувається стиснення зображень на основі алгоритму косинусного перетворення? |
| 32 | Вкажіть формат файлу для зберігання растрових зображень у вигляді бітового двійкового масиву: |
| 33 | Помилка виміру лінії положення кутомірним методом не залежить від: |
| 34 | Дальність дії каналу запиту далекомірної РНС залежить від: |
| 35 | Дальність дії каналу запиту далекомірної РНС залежить від: |
| 36 | Дальність дії каналу запиту далекомірної РНС залежить від: |
| 37 | СКВ помилки визначення лінії положення кутомірним методом при дальності до об’єкту 100 км і СКВ помилки виміру кута 0,05 рад дорівнює: |
| 38 | СКВ помилки визначення лінії положення далекомірним запитно-відповідним методом при СКВ помилки виміру часу запізнення 4 мкс дорівнює: |
| 39 | Дальність до споживача. якщо виміряний час запізнення складає 3,3 мс, а час формування сигналу відповідачем 300 мкс, дорівнює |
| 40 | Для чого призначений формат MrSID  – multiresolution seamless image database? |
| 41. | Яку величину зберігає без спотворень рівновелика картографічна проекція? |
| 42. | Яку величину зберігає без спотворень картографічна проекція з рівними проміжками? |
| 43. | Яку величину зберігає без спотворень рівнокутна картографічна проекція? |
| 44. | Чому дорівнює початкове значення невизначеності значення часової затримки сигналу СА-коду кожного супутника: |
| 45. | При яких значеннях тривалості елементарного символу ПВП та відношення сигнал/шум СКВ радіальної помилки місце визначення споживача у СРНС GPS зменшується: |
| 46. | Яким шляхом можна зняти DBPSK модуляцію інформаційним повідомленням у блоці обробки сигналів СА-коду: |
| 47. | Яку величину зберігає без спотворень картографічна азимутальна проекція? |
| 48. | Яка операція використовується при відносній фазовій двійковій модуляції СА-коду для відновлення несучої частоти: |
| 49. | Що входить доскладу схеми слідкування за затримкою псевдо шумового сигналу: |
| 50. | Що здійснює схема слідкування за затримкою псевдо шумового сигналу: |
| 51. | Від чого залежить точність виміру дальності при використанні псевдо шумового сигналу: |
| 52. | Чим визначається кількість ПВП, що формує генератор Голда: |
| 53. | Який метод використовуються при передачі ефемеридної інформації у супутниковій системі GPS: |
| 54. | Який вид модуляції радіонавігаційного сигналу використовують для проведення вимірювання у РНС GPS: |
| 55. | Що являє собою грубий код СРНС ГЛОНАСС: |
| 56. | Яка швидкість передачі ефемеридної інформації у СРНС “Навстар”: |
| 57. | Яка швидкість передачі ефемеридної інформації у СРНС ГЛОНАСС: |
| 58. | Який вид модуляції використовується для передачі ефемеридної інформації у сигналі Р-коду: |
| 59. | Що входить до складу супутникової РНС: |
| 60. | Що входить до супутникового сегменту РНС “Навстар”: |
| 61. | Що забезпечує використання сигналів двох частот у СРНС “Навстар”: |
| 62. | За якою ознакою здійснюється ідентифікація навігаційних супутників ГЛОНАСС : |
| 63. | Чому дорівнює тривалість одного елемента ПВП, якщо тактовий генератор має частоту 1 МГц: |
| 64. | Які коливання випромінює кожний ШСЗ “Навстар”: |
| 65. | Яким видом коду являється кодова послідовність С/А: |
| 66. | Яка тривалість символу інформаційного повідомлення у РНС GPS: |
| 67. | Що входить до складу глобальної навігаційної супутникової системи: |
| 68. | Які параметри робочого орбітального сузір’я СРНС GPS |
| 69. | Які сигнали випромінюють навігаційні супутники GPS: |
| 70. | На якій частоті навігаційні супутники GPS випромінюють сигнали: |
| 71. | За ПВП якого коду здійснюється ідентифікація навігаційних супутників GPS: |
| 72. | Що таке растрова модель даних? |
| 73. | Що таке векторна модель даних? |
| 74. | Що таке векторно - полігональна модель даних? |
| 75. | Чи впливає на похибку виміру похилої дальності розбіжність бортової та наземної шкал часу: |
| 76. | Які коливання випромінює кожний ШСЗ “ ГЛОНАСС ”: |
| 77. | Скільки періодів далекомірного коду передається на протязі одного біту інформаційного повідомлення супутника GPS: |
| 78. | Що дозволяє споживачу визначити навігаційна інформація, що передається у складі сигналу супутника GPS : |
| 79. | Яка інформація міститься у радіосигналі кожного супутника GPS: |
| 80. | У зв’язку з чим застосовують радіоімпульси із внутрішньо-імпульсною модуляцією : |
| 81. | На що впливає ефективна поверхня розсіювання об’єкту: |
| 82. | Від чого залежить гранична чутливість приймача бортової РЛС: |
| 83. | Чим визначається порогова чутливість приймача РЛСБО: |
| 84. | Що необхідно зробити для збільшення потужності прийнятого відбитого сигналу в 2 рази : |
| 85. | У скільки разів збільшиться роздільна здатність РЛС за азимутом при зменшенні тривалості імпульсу у 16 разів: |
| 86. | Від чого залежить потенційна роздільна здатність радіолокатора бокового огляду за похилою дальністю: |
| 87. | Ширина смуги огляду РЛС складає 450 км. Який час на вході приймача РЛС буде існувати відбитий від поверхні сигнал : |
| 88. | Чим визначається дальність дії РЛС БО: |
| 89. | Чим обумовлюється те, що в РЛС бокового огляду КА «Січ-1» використовувався квазіоптимальний фільтр обробки прийнятого сигналу: |
| 90. | Що доцільно зробити для забезпечення потрапляння відбитого сигналу у смугу пропускання приймача, при використанні передавача з низькою стабільністю несучої частоти : |
| 91. | Яким чином здійснюється передача інформації КА NOAA формату АРТ: |
| 92. | На скільки знімок поверхні формату HRРТ має роздільну здатність краще ніж формат АРТ: |
| 93. | Який вид селекції сигналів відбитих від поверхні використовувався у РЛСБО КА «Січ1» |
| 94. | Чим визначається роздільна здатність РЛС за похилою дальністю: |
| 95. | Чим обмежена роздільна здатність за шляховою дальністю РЛС бокового огляду: |
| 96. | За якою схемою побудований приймач радіометра РМ-08: |
| 97. | Яка частина корисного сигналу втрачається при використанні модуляційної схеми радіометра: |
| 98. | Для чого в модуляційній схемі радіометра на протязі половини всього часу обробки сигналу на вхід радіометра подається еталонний сигнал генератора калібрування: |
| 99. | Що таке безпілотний літальний апарат: |
| 100. | Які пристрої не можна вважати безпілотними мобільними засобами: |
| 101. | Що таке бортовий комплекс управління безпілотного літального апарату: |
| 102. | Які функції виконує наземна система управління безпілотного літального апарату: |
| 103. | Командний радіоканал системи зв'язку і передачі даних безпілотного авіаційного комплексу призначений: |
| 104. | Телеметричний радіоканал системи зв'язку і передачі даних безпілотного авіаційного комплексу призначений: |
| 105. | Інформаційний радіоканал системи зв'язку і передачі даних безпілотного авіаційного комплексу призначений: |
| 106. | Що таке корисне навантаження безпілотного літального апарату: |
| 107. | Командний спосіб управління безпілотного літального апарату: |
| 108. | Програмний спосіб управління безпілотного літального апарату: |
| 109. | Командно-програмний спосіб управління безпілотного літального апарату: |
| 110. | Програмно-часовий спосіб управління безпілотного літального апарату характеризується тим, що: |
| 111. | Координатний спосіб управління безпілотного літального апарату характеризується тим, що: |
| 112. | Координатно-часовий спосіб управління безпілотного літального апарату характеризується тим, що: |
| 113. | Які вимоги висувають до радіолінії наземний комплекс управління - безпілотний літальний апарат: |
| 114. | До складу пілотажно -навігаційного комплексу безпілотного літального апарату входить: |
| 115. | Яке призначення системи літаководіння безпілотного літального апарату: |
| 116. | Яке призначення системи навігації безпілотного літального апарату: |
| 117. | Яке призначення системи управління польотом безпілотного літального апарату: |
| 118. | Які органи керування безпілотного літального апарату літакового типу змінюють кут тангажу: |
| 119. | Які органи керування безпілотного літального апарату літакового типу змінюють кут рискання: |
| 120. | Які органи керування безпілотного літального апарату літакового типу змінюють кут крену: |