

1. Способ съемки ситуации местности
 - А) приемов
 - В) параллелей
 - С) полуприемов
 - Д) повторений
 - Е) перпендикуляров
2. Классификация теодолитов по точности
 - А) электронные и оптические
 - В) верньерные и оптические
 - С) высокоточные и технические
 - Д) точные и электронные
 - Е) геодезические и специальные
3. Горизонтальная ось теодолита должна быть
 - А) перпендикулярна оси вращения трубы
 - В) перпендикулярна к оси вращения алидады
 - С) перпендикулярна к оси вращения теодолита
 - Д) параллельна визирной оси
 - Е) перпендикулярна к оси цилиндрического уровня
4. Меридианы – это линии сечения
 - А) поверхности эллипсоида плоскостями, проходящими через малую ось
 - В) поверхности сфероида плоскостями, проходящими через ось вращения
 - С) поверхности Мирового океана с поверхностью суши
 - Д) уровенной поверхности с направлением действия силы тяжести
 - Е) поверхности сфероида и плоскостей, параллельных экватору
5. Электронная тахеометрическая съемка (ЭТС) может выполняться следующим образом
 - А) выполнением полевых и камеральных работ одновременно
 - В) обязательным применением функции трансформирования программ обработки результатов измерений
 - С) повышением увеличения зрительной трубы до - 20
 - Д) обязательным применением системы координат ПЗ-90
 - Е) специальным построением съемочного обоснования
6. Визирная ось зрительной трубы должна быть
 - А) перпендикулярна к горизонтальной оси теодолита
 - В) перпендикулярна к оси цилиндрического уровня алидады
 - С) перпендикулярна оси вращения трубы
 - Д) горизонтальна при измерении горизонтальных углов
 - Е) параллельна горизонтальной линии сетки нитей

7. Цена деления лимба

- А) величина соответствующая сближению мердианов
- В) величина между горизонтальными и вертикальными углами
- С) разница между прямыми и обратными дирекционными углами
- Д) величина дуги лимба между двумя ближайшими штрихами
- Е) величина отрезка алидады между двумя ближайшими штрихами

8. Допустимая высотная невязка в тахеометрическом ходе

- А) $f_{h_{доп}} = \frac{0,4P}{\sqrt{N}}, см$
- В) $f_{h_{доп}} = \frac{0,2P}{\sqrt{2N}}, см$
- С) $f_{h_{доп}} = \frac{4P}{0,1\sqrt{N}}, см$
- Д) $f_{h_{доп}} = \frac{0,04P}{\sqrt{N}}, см$
- Е) $f_{h_{доп}} = \frac{0,5P}{\sqrt{2N}}, см$

9. Расчет отметок точек хода при тахеометрической съемке

- А) $H_n = H_{n-1} + h_{n_{исп}}$
- В) $H_n = H_{испр} + 2h_{n_{исп}}$
- С) $H_n = H_{n-1} + 2h_{n_{исп}}$
- Д) $H_n = H_{стан} + \delta_{h_i}$
- Е) $H_n = H_{см} \pm h_i$

10. Точки установок электронного тахеометра выносят за пределы снимаемого участка

- А) для наличия видимости между двумя смежными установками тахеометра
- В) при вычислении координат связующих точек
- С) при максимуме собственных измерений
- Д) при этом определяют координаты установок электронного тахеометра
- Е) для достижения большей обзорности местности