# PRŮVODCE HODNOCENÍM

TENTO PRŮVODCE JE SPÍŠE MOŽNÝM NÁVODEM A PŘEHLEDEM VZOROVÝCH OTÁZEK NEBO ÚLOH, KTERÉ MOHOU BÝT VYUŽITY K HODNOCENÍ ŽÁKŮ FORMOU ZNÁMKOVÁNÍ.

Jsou zde uvedeny příklady, které mohou být námětem pro otestování nabytých znalosti žáků se zaměřením zejména na programování. Studenti by neměli být primárně zkoušeni z elektroniky. Sestavování obvodů je sice důležitou součástí robotiky, ale v rámci výuky programování robotických nebo vestavěných (embedded) systémů by neměla být hlavním kritériem pro hodnocení.

Úkoly by měli být realizovány v praktické rovině, tzn. že by se nemělo jednat o pouhé vyplňování testů, ale žák by měl mít možnost si své řešení ověřit. V tomto ohledu se zde nabízí možnost praktického ověřování přímo na obvodech. Obvody může mít učitel připraveny, zejména pokud se bude jednat o složitější konstrukce. Jednodušší může žák sestavit sám, ale primárně podle schématu zapojení.

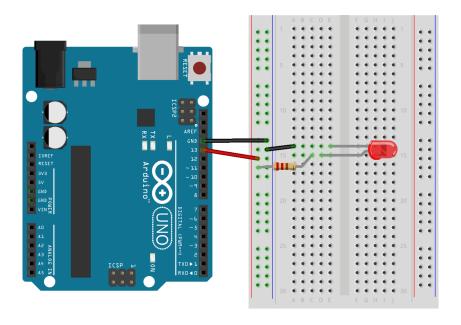
Otázky jsou rozděleny do témat, které kopírují strukturu učebnice. Z jednotlivých otázek lze poskládat rozsáhlejší dokument pro testování. Znalosti získané v jednotlivých tématech lze dále testovat i s jinými elektronickými komponentami z jiných kapitol a uvedené otázky by měli sloužit jako návod, jak vytvořit další. Většinou se jedná o poměrně jednoduché otázky, které vedou k doplnění chybějícího fragmentu programového kódu, nebo otestování kódu za účelem zjištění funkcionality.

Otázka nebo skupina otázek je rozdělena na následující části:

- 1. Zadání obsahuje schéma zapojení, programový kód nebo obojí.
- Otázka na základě zadání je formulována otázka, která pracuje s tímto zadáním pracuje. K jednomu zadání může být uvedeno více otázek.
- 3. Odpověď vzorová řešení pro zodpovězení otázky.

# OTÁZKY LED

## ZADÁNÍ



```
void setup() {
   pinMode(13, OUTPUT);
}

void loop() {
   digitalWrite(13, HIGH);
   delay(1000);
   digitalWrite(13, HIGH);
   delay(1000);
}
```

# **OTÁZKA**

→ Z uvedeného obvodu a programového kódu zjistěte, zda bude dioda v obvodu blikat.



# **ODPOVĚĎ**

→ Dioda blikat nebude, protože v obou funkcích digitalWrite jsou uvedeny v druhém parametru hodnoty HIGH nebo 1.



→ Jak změníte uvedený kód, aby dioda začala blikat?

# **ODPOVĚĎ**

V jedné z funkcích **digitalWrite** musí být nastaven druhý parametr na hodnotu **LOW** nebo **0**.

```
void setup() {
  pinMode(13, OUTPUT);
}

void loop() {
  digitalWrite(13, HIGH);
  delay(1000);
  digitalWrite(13, LOW);
  delay(1000);
}
```



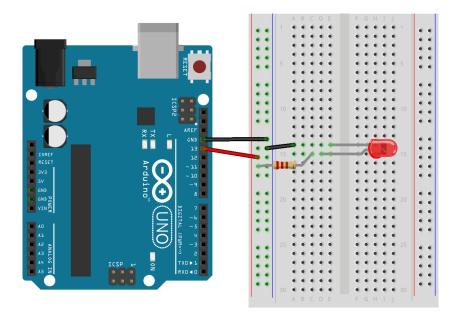
## **OTÁZKA**

→ Jak upravíte program, aby dioda blikala pomaleji?



## **ODPOVĚĎ**

→ Dioda bude blikat pomaleji, jestliže se změní hodnota parametru funkce delay na vyšší číslo. Hodnota čísla je udávána v milisekundách.



```
void setup() {
   pinMode(12, OUTPUT);
}

void loop() {
   digitalWrite(12, HIGH);
   delay(1000);
   digitalWrite(12, LOW);
   delay(1000);
}
```

# **OTÁZKA**

→ Bude dioda blikat nebo svítit?



# **ODPOVĚĎ**

→ Dioda nebude svítit ani blikat, protože je zapojena na vstup 13, ale v programu je nastavena hodnota vstupního pinu na 12.



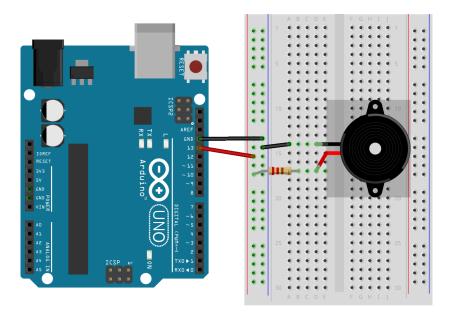
→ Jak upravíte kód, aby byl příklad funkční?



- → Změní se číslo vstupního pinu na hodnotu 13.
- → Druhým řešením může být připojení červeného vodiče v obvodu na pin 12.

# OTÁZKY PIEZO BZUČÁK

# ZADÁNÍ



```
const int bzucak=12;

void setup() {
    pinMode(bzucak, OUTPUT);
}

void loop() {
    tone(bzucak, 440);
    delay(1000);
    noTone(bzucak);
    delay(1000);
}
```

# **OTÁZKA**

→ Z uvedeného obvodu a programového kódu zjistěte, zda bude bzučák vydávat nějaký tón?



# **ODPOVĚĎ**

→ Bzučák nebude vydávat tón, protože vstupní pin je nastaven na číslo 12, ale v obvodu je zapojen na pin 13.



→ Upravte programový kód tak, aby bzučák vydával nějaký zvuk.



# **ODPOVĚĎ**

→ V programovém kódu stačí změnit hodnotu konstanty bzucak na 13.

```
const int bzucak=13;
```



## **OTÁZKA**

→ Jak upravíte programový kód, aby bzučák vydával zvuk delší dobu?



## **ODPOVĚĎ**

→ V programovém kódu stačí změnit hodnotu funkce delay na hodnotu 3000.

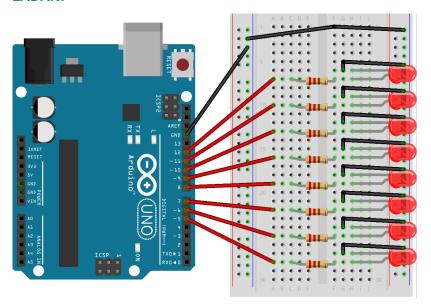
```
const int bzucak=13;

void setup() {
  pinMode(bzucak, OUTPUT);
}

void loop() {
  tone(bzucak, 440);
  delay(3000); // zde se zvýší hodnota
  noTone(bzucak);
  delay(1000);
}
```

# OTÁZKY LED ANIMACE

# ZADÁNÍ



#### **OTÁZKA**

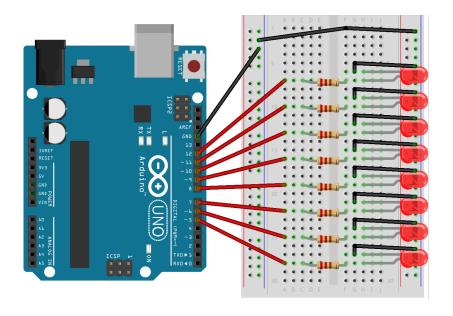
→ Doplňte programový kód tak, abyste využili níže uvedenou funkci a světlo opakovaně běželo z jedné strany na druhou?



# ODPOVĚĎ

→ V programovém kódu stačí opakovaně volat deklarovanou funkci changelED.

```
void loop() {
  changeLED(5);
  changeLED(6);
  changeLED(7);
  changeLED(8);
  changeLED(9);
  changeLED(10);
  changeLED(11);
  changeLED(12);
}
```



```
int pinArray[] = {5, 6, 7};
int count = 0;
int timer = 50;
void setup() {
  for (count=0;count<sizeof(pinArray);count++) {</pre>
    pinMode(pinArray[count], OUTPUT);
  }
}
void loop() {
  for (count=0; count<sizeof(pinArray); count++) {</pre>
   changeLED(pinArray[count]);
  }
}
void changeLED(int pin) {
   digitalWrite(pin, HIGH);
   delay(timer);
   digitalWrite(pin, LOW);
   delay(timer);
}
```

→ Jak byste doplnili čísla pinů v poli pinArray tak, aby se diody opakovaně rozsvěcovali z prava do leva a zpět? Zapojení diod je vidět na schématu.

```
int pinArray[] = {5, 6, 7};
```



#### **ODPOVĚĎ**

→ Pole pinArray se doplní o chybějící čísla pinů v následujícím pořadí.

```
int pinArray[] = {5,6,7,8,9,10,11,12,11,10,9,8,7,6 };
```

#### **OTÁZKA**

Jak byste upravili programový kód, aby každá dioda v každém cyklu blikla 2x?



#### **ODPOVĚĎ**

→ Prvním řešením je úprava pole pinArray.

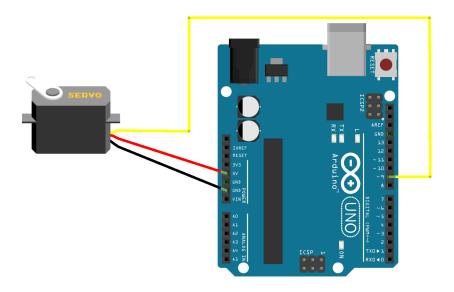
```
int pinArray[] = {5,5,6,6,7,7};
```

→ Druhým řešením je úprava funkce changeLED.

```
void changeLED(int pin) {
  digitalWrite(pin, HIGH);
  delay(timer);
  digitalWrite(pin, HIGH);
  delay(timer);
  digitalWrite(pin, LOW);
  digitalWrite(pin, LOW);
  delay(timer);
}
```



# OTÁZKY SERVO – FOR, IF



```
#include <Servo.h>
Servo myservo;

void setup()
{
    myservo.attach(9);
}

void loop()
{
    myservo.write(pos); // Nastavení pozice servomotoru delay(15);
}
```

→ Nadefinujte proměnou pos tak, aby se osa servomotoru otočila do pozice 90°.



# ODPOVĚĎ

→ Stačí napsat jediný řádek, který definuje proměnou pos s hodnotou 90°.

# **OTÁZKA**

→ Jak byste upravili programový kód, aby se osa servomotoru natáčela postupně na 10°, 40°, 80°,120° a 180°?



## **ODPOVĚĎ**

→ Prvním řešením může být postupné natáčení s využitím volání metody write pro každý úhel.

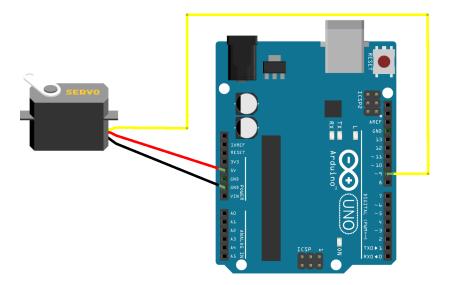
```
#include <Servo.h>
Servo myservo;
void setup()
{
    myservo.attach(9);
}
void loop()
{
    myservo.write(10);
    delay(1000);
    myservo.write(40);
    delay(1000);
    myservo.write(80);
    delay(1000);
    myservo.write(120);
    delay(1000);
    myservo.write(180);
    delay(1000);
}
```

→ Druhým řešením může být využití pole a cyklu for.

```
#include <Servo.h>
int degreeArray[] = {10,40,80,120,180};
Servo myservo;
void setup()
{
    myservo.attach(9);
}

void loop()
{
    for(pos = 0; pos <= 5; pos += 1){
        myservo.write(degreeArray[pos]);
        delay(1000);
    }
}</pre>
```





```
#include <Servo.h>
Servo myservo;
void setup()
{
    myservo.attach(9);
}

void loop()
{
    for(pos = 0; pos <= 180; pos += 1){
        myservo.write(pos);
        delay(20);
    }
}</pre>
```

→ Jak upravíte programový kód, aby se servomotor otáčel i zpět?

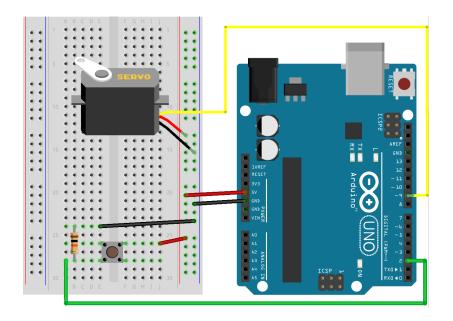


## **ODPOVĚĎ**

→ Do programového kódu se přidá cyklus for, který zajistí opačné natáčení servomotoru.

```
#include <Servo.h>
Servo myservo;
Int pos = 0;
void setup(){
  myservo.attach(9);
}
void loop(){
  for(pos = 0; pos <= 180; pos += 1){</pre>
    myservo.write(pos);
    delay(20);
  }
  for(pos = 180; pos >= 0; pos -= 1) {
    myservo.write(pos);
    delay(20);
 }
 }
```





```
#include <Servo.h>
int servoPin = 9;
int Button = 2;
int servoPos = 0;
int delayPeriod = 2;
Servo myservo;
void setup(){
 myservo.attach(servoPin);
 myservo.write(servoPos);
 pinMode(Button, INPUT);
}
void loop(){
  if(servoPos < 180){</pre>
     servoPos++;
  }
   myservo.write(servoPos);
   delay(delayPeriod);
}
```

→ Jak upravíte programový kód, aby se servomotor otáčel pouze při stisknutém tlačítku?

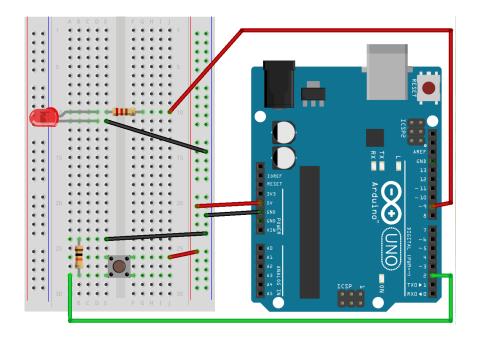


# **ODPOVĚĎ**

→ Do funkce loop se přidá podmínka pro test stisknutého tlačítka.

```
void loop(){
   if(digitalRead(Button) == LOW){
       if(servoPos < 180){
            servoPos++;
       }
       myservo.write(servoPos);
       delay(delayPeriod);
   }
}</pre>
```





```
int pinLed = 9;
int Button = 2;

void setup(){
    pinMode(Button, INPUT);
    pinMode(pinLed, OUTPUT);
}

void loop(){
    digitalWrite(pinLed, HIGH);
    delay(1000);
    digitalWrite(pinLed, LOW);
}
```

→ Jak upravíte programový kód, aby LED svítila pouze při stisknutém tlačítku?

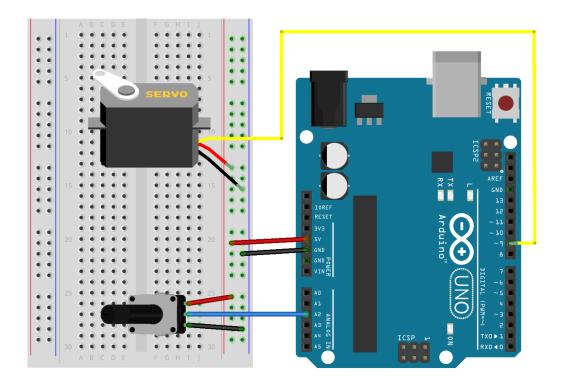
# u? 1

# **ODPOVĚĎ**

→ Funkce loop se upraví tak, že se přidá podmínka pro test stisknutého tlačítka.



```
void loop(){
   if(digitalRead(Button) == LOW){
        digitalWrite(pinLed, HIGH);
   }else{
        digitalWrite(pinLed, LOW);
   }
}
```



```
#include <Servo.h>
Servo myservo;
int pos = 0;

void setup()
{
   myservo.attach(9);
}

void loop()
{
   pos = analogRead(A2);
   pos = map(pos, W, X, Y, Z);
   myservo.write(pos);
   delay(5);
}
```

→ Jaké hodnoty doplníte ve funkci map za písmena W, X, Y, Z, aby při otáčení potenciometru se natáčel i servomotor v celém svém rozsahu?

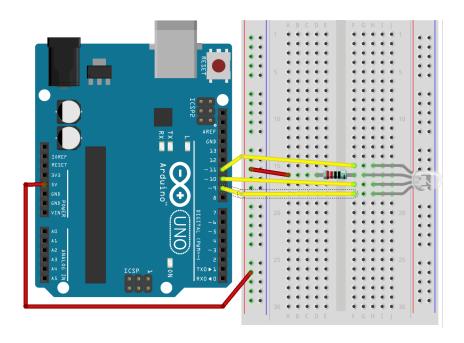


# **ODPOVĚĎ**

→ Parametry ve funkci map mohou vypadat následujícím způsobem.

$$pos = map(pos, 0, 1023, 0, 179);$$

# OTÁZKY RGB LED – VLASTNÍ FUNKCE



→ Jaké hodnoty doplníte ve funkcích digitalWrite za písmena X, Y, Z, aby dioda svítila modře?



#### **ODPOVĚĎ**

→ Pokud se jedná o RGB diodu se společnou anodou, tak řešení je následující.

```
void loop() {
  digitalWrite(11, HIGH); //nebo místo HIGH je 255
  digitalWrite(10, HIGH); //nebo místo HIGH je 255
  digitalWrite(9, LOW); //nebo místo LOW je 0
}
```

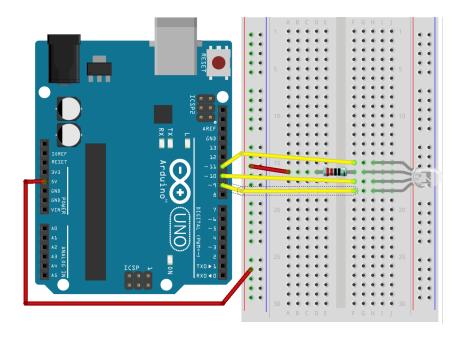
#### **OTÁZKA**

→ Jaké hodnoty doplníte ve funkcích digitalWrite za písmena X, Y, Z, aby dioda svítila zeleně?

#### **ODPOVĚĎ**

→ Pokud se jedná o RGB diodu se společnou anodou, tak řešení je následující.

```
void loop() {
    digitalWrite(11, HIGH); //nebo misto HIGH je 255
    digitalWrite(10, LOW); //nebo misto HIGH je 0
    digitalWrite(9, HIGH); //nebo misto LOW je 255
}
```



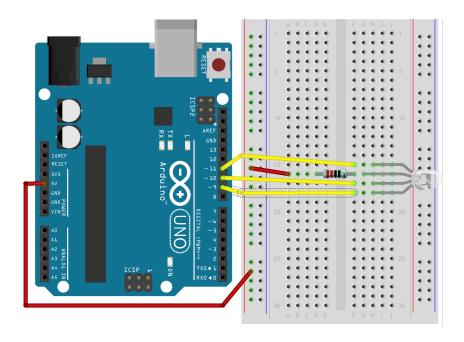
→ Naprogramujte funkci setColor tak, aby se v uvedeném programu svítila RBG dioda definovanou barvou v zadaných parametrech volané funkce.



# **ODPOVĚĎ**

→ Funkce setColor bude vypadat následovně.

```
void setColor(int redC, int greenC, int blueC ) {
  digitalWrite(11, redC);
  digitalWrite(10, greenC);
  digitalWrite(9, blueC);
}
```



```
void setup() {
   pinMode(11, OUTPUT);
                               //červená
   pinMode(10, OUTPUT);
                               //zelená
   pinMode(9, OUTPUT);
                               //modrá
}
void loop() {
   setColor(255,0,0);
   delay(1000);
   setColor(0,0,255);
   delay(1000);
   setColor(0,250,0);
   delay(1000);
}
```

→ Naprogramujte funkci setColor tak, aby se v uvedeném programu střídali barvy, podle zadaných parametrů.



## **ODPOVĚĎ**

→ Funkce setColor bude vypadat následovně. Řešení pro diodu se společnou anodou.

```
void setColor(int redC, int greenC, int blueC ) {
  digitalWrite(11, redC);
  digitalWrite(10, greenC);
  digitalWrite(9, blueC);
}
```

## **OTÁZKA**

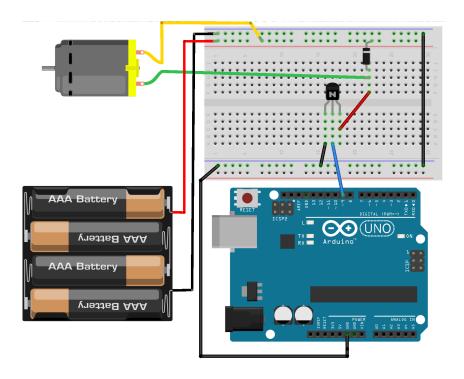
→ Jakými barvami bude RGB dioda svítit, při správně definované funkci setColor?



# **ODPOVĚĎ**

→ Podle parametrů, které jsou ve funkci setColor bude RGB dioda postupně svíti barvami: tyrkysová, žlutá, fialová.

# **MOTOR DC**



```
const int transistorPin = 9;
const int speedMotor = 200;

void setup() {
   pinMode(transistorPin, OUTPUT);
}

void loop() {
   analogWrite(transistorPin, speedMotor);
}
```

→ Jak upravíte program, aby se otáčky motoru postupně zrychlovaly od 0 do maximální rychlosti 255?

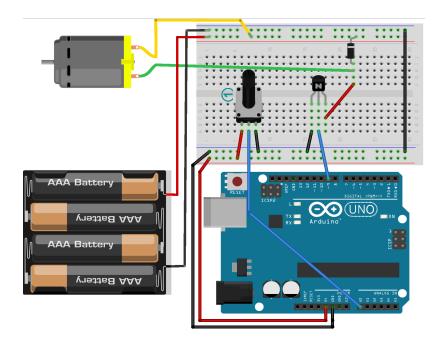


# **ODPOVĚĎ**

→ Pro řešení lze použít příkaz cyklu for, který zajistí postupné zvyšování rychlosti v proměnné speedMotor.

```
void loop() {
  for(speedMotor = 0; speedMotor <= 255; speedMotor += 1){
    analogWrite(transistorPin, speedMotor);
  }
}</pre>
```

# **MOTOR DC**



```
const int transistorPin = 9;

void setup() {
   pinMode(transistorPin, OUTPUT);
}

void loop() {
   int sensorValue = analogRead(A0);
   ...
   analogWrite(transistorPin, outputValue);
}
```

→ Jak upravíte program, aby se otáčky motoru regulovali pomocí připojeného potenciometru?

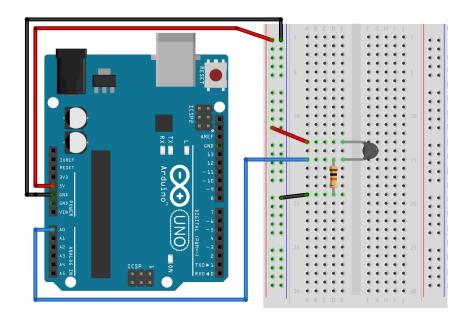


# **ODPOVĚĎ**

→ Pro řešení lze stačí doplnit funkci map, jejíž návratová hodnota se uložena do proměnné outputValue.

int outputValue = map(sensorValue, 0, 1023, 0, 255);

# MĚŘÍME TEPLOTU



```
int termistorPin = 0;
int Vout;
float R2 = 10000;
float logR2, R1, T;
float c1 = 1.009249522e-03, c2 = 2.378405444e-04,
c3 = 2.019202697e-07;
void setup() {
  Serial.begin(9600);
}
void loop() {
  Vout = analogRead(termistorPin);
  R1 = R2 * (1023.0 / (float) Vout - 1.0);
  logR1 = log(R1);
  T = (1.0 / (c1 + c2*logR1 + c3*logR1*logR1*logR1));
  . . .
 delay(500);
```

→ Jak doplníte programový kód, abyste zjištěnou teplotu uloženo v proměnné T zobrazili pomocí sériového monitoru?

# né A

#### **ODPOVĚĎ**

→ Vzhledem k tomu, že ve funkci setup je inicializace pro sériovou komunikaci, měli by si žáci vzpomenout na funkce pro výpis v sériovém monitoru.

```
Serial.print("Teplota: ");
Serial.println(T);
```

## **OTÁZKA**

→ Vytvořte dvě funkce, které budou zajišťovat výpočet teploty ve stupních Celsia a Fahreinhaita?

Výpočet stupňů Fahreninhaita: (Stupně celsia \* 9.0)/ 5.0 + 32.0 Výpočet stupňů Celsia: T - 273.15



#### **ODPOVĚĎ**

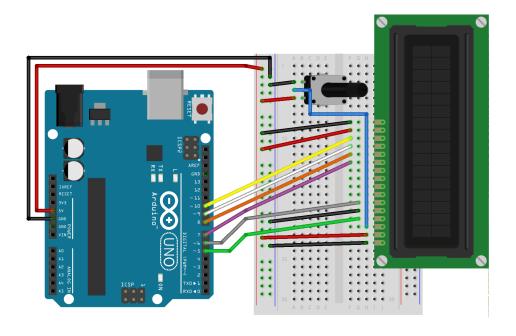
→ Podle uvedených vzorců je výpočet pomocí funkcí velmi jednoduché. V první řadě se funkce musí deklarovat:

```
void getCelsius(T) {
  return T - 273.15;
}

void getFahrein(Tc) {
  return (Tc * 9.0)/ 5.0 + 32.0;
}
```

Funkce se musí zavolat s odpovídajícími parametry:





```
#include <LiquidCrystal.h>
int rsPin = 5;
int ePin = 6;
int d4Pin = 7;
int d5Pin = 8;
int d6Pin = 9;
int d7Pin = 10;
LiquidCrystal LCD(rsPin,ePin,d4Pin,d5Pin,d6Pin,d7Pin);
void setup(){
}
void loop(){
```

→ Jak doplníte programový kód, aby se na prvním řádku displeje zobrazilo slovo Dobrý a na druhém řádku den?



# **ODPOVĚĎ**

→ Pro zobrazení požadovaného textu lze využít metod z instance třídy LCD.

→ Jak upravíte programový kód, aby se na LCD displeji zobrazovalo počítadlo od 1 do 100? Po dosáhnutí hodnoty 100 se počítadlo vynuluje a začne opět od 1. Využijte podmínkový příkaz if.

#### **ODPOVĚĎ**

→ Při využití podmínkového příkazu if, stačí zadat do funkce loop inkrementátor v podobě proměnné i. Upravený kód bude vypadat následovně.

```
int i = 0;
void setup(){
 LCD.begin(16,2);  // inicializace displeje
void loop(){
  LCD.clear();
                        // vymazání displeje
                       // nastaveni začátku kurzoru
  LCD.setCursor(0,0);
  LCD.print(i);
                        // vypsání čísla
 delay(100);
 if(i==100){
     i=1;
 }else{
     i++;
 }
```

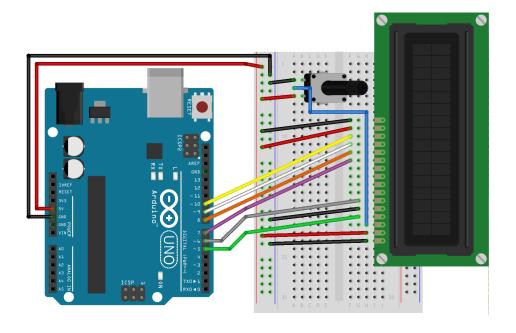


→ Jak upravíte programový kód, aby se na LCD displeji zobrazovalo počítadlo od 1 do 100? Po dosáhnutí hodnoty 100 se počítadlo vynuluje a začne opět od 1. Využijte příkaz cyklu for.

## **ODPOVĚĎ**

→ Při využití příkazu cyklu for, stačí zadat vypisovat hodnotu proměnné
 i. Upravený kód bude vypadat následovně.





```
#include <LiquidCrystal.h>
int rsPin = 5;
int ePin = 6;
int d4Pin = 7;
int d5Pin = 8;
int d6Pin = 9;
int d7Pin = 10;
LiquidCrystal LCD(rsPin,ePin,d4Pin,d5Pin,d6Pin,d7Pin);
void setup(){
                  // inicializace displeje
  LCD.begin(16,2);
void loop(){
  for(i = 0; i <= 100; i++){</pre>
    LCD.clear();  // vymazání displeje
    LCD.setCursor(0,0); // nastaveni začátku kurzoru
                   // vypsání čísla
    LCD.print(i);
    delay(100);
  }
  delay(5000);
}
```

→ Jak upravíte programový kód, aby se na LCD displeji zobrazovalo kromě počítadla od 1 do 100 i slovo Pocitadlo?



## **ODPOVĚĎ**

}

}

delay(5000);

→ Do programového kódu se musí přidat nové nastavení pozice kurzoru. Jedno nastavení bude pro text Pocitadlo a druhé pro číslo v proměnné i.

→ Jak upravíte programový kód, aby se na LCD displeji zobrazovalo počítadlo od 100 do 1?



#### **ODPOVĚĎ**

→ V cyklu for stačí provést obrácený odpočet proměnné i.