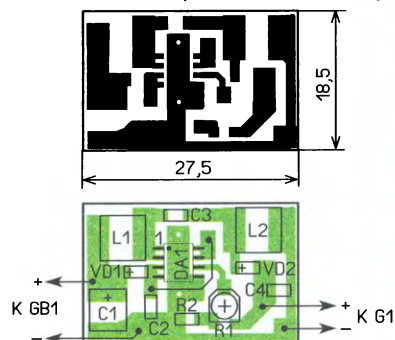
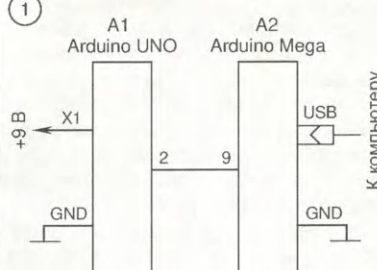
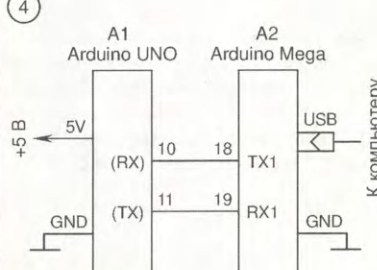
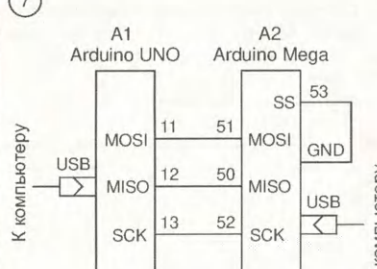
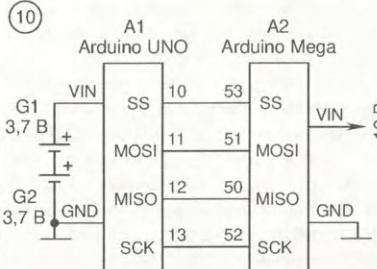


обеспечивает солнечная батарея. Конденсатор C1 — блокировочный и накопительный, о чём будет сказано далее.

В связи с этим работа преобразователя совместно с солнечной батареей имеет определённые особенности. Когда батарея выдаёт номинальный ток, преобразователь работает постоянно и обеспечивает зарядным током аккумуля-





<p>1</p>  <p>Как физически соединяются между собой платы Arduino A1 и A2? 0 - через один провод; 1 - через два провода</p>	<p>2</p> <pre> 1 // Передатчик UNO (библ. GyverBus) 2 #include &lt;softUART.h&gt; 3 softUART&lt;2&gt; UART(1000); // Вывод 2 4 #include &lt;GBUS.h&gt; 5 GBUS bus(&amp;UART, 255, 20); // Адрес 6 void setup() { } 7 void loop() { bus.tick(); 8   static uint32_t tmr; // Счётчик 2 с 9   if (millis() - tmr &gt;= 2000) { 10     tmr = millis(); 11     byte buf[] = {1, 2, 3, 4, 5}; 12     bus.sendRaw(buf, sizeof(buf)); 13   } // Передача цифр 1...5 14   } // Файл "arduino6_2.ino", 3280 байт </pre> <p>Где находится "счётчик" передаваемых байтов? 0 - в строке 11; 1 - в строке 12</p>	<p>3</p> <pre> 1 // Приёмник Mega (библ. GyverBus) 2 #include &lt;softUART.h&gt; 3 softUART&lt;9&gt; UART(1000); // Вывод 9 4 #include &lt;GBUS.h&gt; 5 GBUS bus(&amp;UART, 5, 20); // Адрес 5 6 void setup() { Serial.begin(9600); } 7 void loop() { bus.tick(); 8   if (bus.getRaw()) { 9     for(byte i=0; i&lt;bus.rawSize(); i++) { 10       byte val = bus.buffer[i]; 11       Serial.println(bus.buffer[i]); 12     } // Данные принимаются в буфер 13   } // Вывод текста в терминал 14   } // Файл "arduino6_3.ino", 4676 байт </pre> <p>Что определяет число "1000" в строке 3? 0 - скорость 1000 бод; 1 - скорость 1000 бит/с</p>
<p>4</p>  <p>Можно ли заменить без доработок плату A2 платой "Arduino Pro Mini 3,3V"? 0 - можно; 1 - нельзя</p>	<p>5</p> <pre> 1 // Передатчик UNO (библ. SoftSerial) 2 #include &lt;SoftwareSerial.h&gt; 3 SoftwareSerial mySerial(10, 11); 4 void setup() { 5   mySerial.begin(9600); 6 } 7 void loop() { 8   mySerial.println(" Hello, world!"); 9   mySerial.write(0x31); // Цифра 1 10  mySerial.write(0x32); // Цифра 2 11  mySerial.write(0x33); // Цифра 3 12  mySerial.write(0x34); // Цифра 4 13  delay(2000); // Пауза 2 с 14 } // Файл "arduino6_5.ino", 2496 байт </pre> <p>На что повлияет замена оператора в строке 5: mySerial.begin(9600, SERIAL_8N2)? 0 - скетч скомпилируется с ошибкой; 1 - в кадре добавится второй стоповый бит</p>	<p>6</p> <pre> 1 // Приёмник Mega ("MultiSerial.ino") 2 void setup() { 3   Serial.begin(9600); 4   Serial1.begin(9600); 5 } 6 void loop() { 7   if (Serial1.available()) { 8     int inByte = Serial1.read(); 9     Serial.write(inByte); 10  } 11  if (Serial.available()) { 12     int inByte = Serial.read(); 13     Serial1.write(inByte); 14  } 15 } // Файл "arduino6_6.ino", 2112 байт </pre> <p>Какие строки скетча отвечают за приём информации от передатчика на плате A1? 0 - строки 6—8; 1 - строки 10—12</p>
<p>7</p>  <p>Будет ли работать система, если платы A1 и A2 подключить к разным компьютерам? 0 - будет работать нормально; 1 - появятся сбои</p>	<p>8</p> <pre> 1 // Передатчик UNO (библиотека SPI) 2 #include &lt;SPI.h&gt; 3 void setup() { 4   SPI.begin(); 5   SPI.beginTransaction(SPISettings 6     (1000000, MSBFIRST, SPI_MODE0)); 7 } 8 void loop() { 9   for(byte i = 48; i &lt; 52; i++) { 10     SPI.transfer(i); // Передача байта 11     delayMicroseconds(100); 12   } 13   delay(2000); // Пауза 2 с 14 } // Файл "arduino6_8.ino", 1004 байт </pre> <p>Какой первый байт получит плата A2, если в строке 6 указать LSBFIRST вместо MSBFIRST? 0 - 0x30 (десятичная цифра "0"); 1 - 0x0C (код ASCII "прогон страницы")</p>	<p>9</p> <pre> 1 // Приёмник Mega (библиотека SPI) 2 #include &lt;SPI.h&gt; 3 void setup() { 4   SPI.beginTransaction(SPISettings 5     (1000000, MSBFIRST, SPI_MODE0)); 6   pinMode(MISO, OUTPUT); 7   Serial.begin(9600); 8   Serial.println("Receive."); 9 } 10 void loop() { 11   while(!SPSR &amp; (1&lt;SPIF)); 12   unsigned char ch = SPDR; 13   Serial.println(ch, HEX); 14 } // Файл "arduino6_9.ino", 2198 байт </pre> <p>Будут ли приниматься данные, если закомментировать строку 6 скетча? 0 - будут приниматься; 1 - не будут приниматься</p>
<p>10</p>  <p>Что случится, если перепутать полярность подключения клемм "+" и "-" аккумуляторов G1, G2? 0 - сработает защита в плате A1; 1 - плата A1 может выйти из строя</p>	<p>11</p> <pre> 1 // Передатчик UNO (библиотека SPI) 2 #include &lt;SPI.h&gt; 3 char ch = 0; // Данные для передачи 4 void setup() { 5   SPI.begin(); 6   SPI.beginTransaction(SPISettings 7     (1000000, MSBFIRST, SPI_MODE0)); 8 } 9 void loop() { 10  digitalWrite(SS, LOW); 11  SPI.transfer(ch++); // Передача 12  digitalWrite(SS, HIGH); 13  if(ch &gt; 9) ch = 0; delay(1000); 14 } // Файл "arduino6_11.ino", 1028 байт </pre> <p>Линия 10 (SS) настраивается в режим выхода: 0 - внутри функции в строке 5; 1 - внутри функции в строках 6, 7</p>	<p>12</p> <pre> 1 // Приёмник Mega (библиотека SPI) 2 #include &lt;SPI.h&gt; 3 void setup() { 4   SPI.beginTransaction(SPISettings 5     (1000000, MSBFIRST, SPI_MODE0)); 6   pinMode(MISO, OUTPUT); 7   SPI.attachInterrupt(); 8   Serial.begin(9600); 9 } 10 void loop() { } 11 ISR (SPI_STC_vect) { 12   byte ch = SPDR; // Приём байта 13   Serial.println(ch, DEC); 14 } // Файл "arduino6_12.ino", 2344 байт </pre> <p>Когда вызывается функция ISR в строке 11? 0 - по внутреннему прерыванию; 1 - по внешнему прерыванию</p>