

Тест №3

| 1. Выс | берите верные утверждения о широтно-импульсной модуляции | |
|--------------|---|--|
| ~ | Arduino может создавать ШИМ-сигнал на пинах, помеченных «¬» | |
| | Arduino может создавать ШИМ-сигнал на любом выходе, кроме помеченных «-» | |
| \checkmark | регулировка параметров работы устройства, подключенного к линии с ШИМ, достигается имитацией изменения напряжения путем изменения скважности сигнала | |
| ~ | ШИМ позволяет плавно изменять напряжение на контакте | |
| | ШИМ-сигнал имеет постоянную частоту | |
| ✓ | регулировка параметров работы устройства, подключенного к линии с ШИМ, заключается в передаче кодированного сообщения контроллеру, встроенному в управляемое устройство | |
| 2. Как | ие утверждения относятся к функции analogWrite()? | |
| ~ | она не возвращает никакого значения | |
| | она возвращает коэффициент скважности ШИМ-сигнала | |
| | в качестве единственного параметра она принимает номер пина, на котором нужно создать ШИМ-сигнал | |
| ✓ | она принимает два параметра: номер пина, поддерживающего ШИМ, и значение от 0 до 255, которое соответствует скважности ШИМ-сигнала | |
| 3. Как | ие утверждения про шум в данных, полученных с аналогового входа, верны? | |
| | шум может возникать из-за наводок на провод, которым датчик подключен к контроллеру | |
| | шум может возникать из-за сбоев работы датчика | |
| | шум характерен только для сигнала на цифровых входах | |
| ~ | шум вносит в сигнал, соответствующий некому явлению, бесполезную информацию, которая мешает обработке сигнала | |
| | шум позволяет сделать сигнал более точным | |
| 4. Что | такое скользящее среднее? | |
| | усредненное значение всех измерений, кроме последнего | |
| | усредненное значение п последних измерений, изменяется при появлении новых измерений усредненное значение всех измерений | |
| | | |
| 5. Выб | берите утверждения, относящиеся к массивам | |
| ~ | массив состоит из набора элементов, к которым можно произвольно обращаться по индексу | |
| | при объявлении массива можно перечсислить значения его элементов таким образом: [1, 2, 3] | |
| ~ | при объявлении массива можно указать количество его элементов | |
| ~ | нумерация элементов массива начинается с 0 | |
| ~ | данные, которые хранятся в массиве, относятся к одному из типов данных, например boolean | |
| ~ | массив имеет имя | |
| ~ | при объявлении массива можно перечислить значения его элементов таким образом $\{1,2,3\}$ | |
| | нумерация элементов массива начинается с 1 | |
| 6. Выб | берите корректное обращение к элементу массива | |
| | array[func()] | |
| ~ | array[too[0]] | |
| | array[] | |
| | array[-1] | |
| | ие действия следует предпринять при создании функции? | |
| | написать код, выполняемый функцией | |
| | обозначить тип возвращаемого значения | |
| ~ | дать функции имя | |
| ~ | указать возвращаемое значение, если нужно | |
| ~ | перечислить параметры, которые функция будет принимать, и их тип | |
| 8. В ка | яких функциях будет доступна переменная, объявленная внутри loop0? | |
| | из любого места | |

| только loop() | |
|--|--------|
| во всех функциях, вызываемых из loop() | |
| ○ loop() и setup() | |
| | |
| 9. Для чего используется ключевое слово void? | 1 балл |
| Для возвращения вычисленного в функции значения | |
| для определения функции, которая может вернуть значение любого типа | |
| для определения функции, которая не возвращает значения | |
| для создания глобальной функции | |
| Для вызова функции | |
| | |
| 10. Какое утверждение о while() верно? | 1 балл |
| | |
| инструкции, описанные в цикле, выполняются, пока логическое выражение, указанное в скобках, не истинным | Clanel |
| инструкции, описанные в цикле, выполняются такое количество раз, какое будет вычислено в выраж | ении, |
| указанном в скобках | s |
| инструкции, описанные в цикле, выполняются до тех пор, пока не будет вычислено выражение в ско | |
| инструкции, описанные в цикле, выполняются, пока логическое выражение, указанное в скобках, ист | инно |
| | |
| 11. Что верно в отношении ультразвукового дальномера HC-SR04? | 1 балл |
| | |
| он генерирует акустические волны | |
| он не может измерять расстояние до черных объектов | |
| | |
| он позволяет определить расстояние по времени возвращения акустической волны | |
| он принимает акустические волны | |
| длительность сигнала на его выводе пропорциональна расстоянию до препятствия | |
| напряжение на его выводе пропорционально расстоянию до препятствия | |
| | |
| он принимает инфракрасное излучение | |
| | |
| 12. Какие утверждения относятся к сервомотору? | 1 балл |
| он удерживает заданное положение, если нагрузка допустима | |
| | |
| ✓ он управляется длительностью импульса | |
| | |
| он управляется только аналоговым сигналом | |
| ○ он управляется только аналоговым сигналом ✓ он содержит управляющую электронику | |
| | |
| ✓ он содержит управляющую электронику | |
| он содержит управляющую электронику он позволяет управлять своим положением | |
| ✓ он содержит управляющую электронику | 16ann |
| он содержит управляющую электронику он позволяет управлять своим положением | 16800 |
| он содержит управляющую электронику он позволяет управлять своим положением | 16800 |
| ✓ он содержит управляющую электронику ✓ он позволяет управлять своим положением 13. Что верно в отношении управления сервомотором с Arduino? | 16ann |
| ✓ он содержит управляющую электронику ✓ он позволяет управлять своим положением 13. Что верно в отношении управления сервомотором с Arduino? ✓ можно воспользоваться встроенной библиотекой Servo | 16800 |
| ✓ он содержит управляющую электронику ✓ он позволяет управлять своим положением 13. Что верно в отношении управления сервомотором с Ardulno? ✓ можно воспользоваться встроенной библиотекой Servo ✓ для задания мотору положения можно использовать метод write() ☐ при работе с мотором нельзя не использовать pinMode() | 16800 |
| ○ он содержит управляющую электронику ○ он позволяет управлять своим положением 13. Что верно в отношении управления сервомотором с Arduino? ○ можно воспользоваться встроенной библиотекой Servo ○ для задания мотору положения можно использовать метод write() | 16800 |
| ✓ он содержит управляющую электронику ✓ он позволяет управлять своим положением 13. Что верно в отношении управления сервомотором с Ardulno? ✓ можно воспользоваться встроенной библиотекой Servo ✓ для задания мотору положения можно использовать метод write() ☐ при работе с мотором нельзя не использовать pinMode() | 16800 |
| Он содержит управляющую электронику ✓ он позволяет управлять своим положением 13. Что верно в отношении управления сервомотором с Arduino? ✓ можно воспользоваться встроенной библиотекой Servo ✓ для задания мотору положения можно использовать метод write() при работе с мотором нельзя не использовать pinMode() ✓ для начала работы с мотором можно использовать метод attach() | 1 Sann |
| ✓ он содержит управляющую электронику ✓ он позволяет управлять своим положением 13. Что верно в отношении управления сервомотором с Arduino? ✓ можно воспользоваться встроенной библиотекой Servo ✓ для задания мотору положения можно использовать метод write() ☐ при работе с мотором нельзя не использовать рinMode() ✓ для начала работы с мотором можно использовать метод attach() ✓ для работы с мотором необходимо написать код для управления длиной импульса | 16800 |
| ✓ он содержит управляющую электронику ✓ он позволяет управлять своим положением 13. Что верно в отношении управления сервомотором с Arduino? ✓ можно воспользоваться встроенной библиотекой Servo ✓ для задания мотору положения можно использовать метод write() ☐ при работе с мотором нельзя не использовать рinMode() ✓ для начала работы с мотором можно использовать метод attach() ✓ для работы с мотором необходимо написать код для управления длиной импульса | 1 Sann |
| Он содержит управляющую электронику Он позволяет управлять своим положением 13. Что верно в отношении управления сервомотором с Arduino? | |
| ✓ он содержит управляющую электронику ✓ он позволяет управлять своим положением 13. Что верно в отношении управления сервомотором с Arduino? ✓ можно воспользоваться встроенной библиотекой Servo ✓ для задания мотору положения можно использовать метод write() ☐ при работе с мотором нельзя не использовать pinMode() ✓ для начала работы с мотором можно использовать метод attach() ✓ для работы с мотором необходимо написать код для управления длиной импульса ☐ при использовании библиотеки нужно создать объект типа Servo | |
| Он содержит управляющую электронику Он позволяет управлять своим положением 13. Что верно в отношении управления сервомотором с Arduino? | 16807 |
| Он содержит управляющую электронику Он позволяет управлять своим положением 13. Что верно в отношении управления сервомотором с Arduino? можно воспользоваться встроенной библиотекой Servo для задания мотору положения можно использовать метод write() при работе с мотором нельзя не использовать pinMode() для начала работы с мотором можно использовать метод attach() для работы с мотором необходимо написать код для управления длиной импульса при использовании библиотеки нужно создать объект типа Servo 14. Выберите верные утверждения об использовании функции constrain() она принимает параметром минимальное выходное значение | 16807 |
| Он содержит управляющую электронику Он позволяет управлять своим положением 13. Что верно в отношении управления сервомотором с Arduino? Можно воспользоваться встроенной библиотекой Servo Для задания мотору положения можно использовать метод write() при работе с мотором нельзя не использовать pinMode() Для начала работы с мотором можно использовать метод attach() для работы с мотором необходимо написать код для управления длиной импульса при использовании библиотеки нужно создать объект типа Servo 14. Выберите верные утверждения об использовании функции constrain() Она принимает параметром минимальное выходное значение Она возвращает исходное значение, если оно попадает в диапазон между минимальным и максимал она принимает параметром мисходное значение | 16807 |
| ✓ он содержит управляющую электронику ✓ он позволяет управлять своим положением 13. Что верно в отношении управления сервомотором с Arduino? ✓ можно воспользоваться встроенной библиотекой Servo ✓ для задания мотору положения можно использовать метод write() ☐ при работе с мотором нельзя не использовать metod write() ✓ для начала работы с мотором можно использовать метод attach() ✓ для работы с мотором необходимо написать код для управления длиной импульса ☐ при использовании библиотеки нужно создать объект типа Servo 14. Выберите верные утверждения об использовании функции constrain() ✓ она принимает параметром минимальное выходное значение ✓ она возвращает исходное значение, если оно попадает в диапазон между минимальным и максимал она принимает параметром исходное значение ☐ она принимает параметром исходное значение | 16807 |
| Он содержит управляющую электронику Он позволяет управлять своим положением 13. Что верно в отношении управления сервомотором с Arduino? Можно воспользоваться встроенной библиотекой Servo Для задания мотору положения можно использовать метод write() при работе с мотором нельзя не использовать pinMode() Для начала работы с мотором можно использовать метод attach() для работы с мотором необходимо написать код для управления длиной импульса при использовании библиотеки нужно создать объект типа Servo 14. Выберите верные утверждения об использовании функции constrain() Она принимает параметром минимальное выходное значение Она возвращает исходное значение, если оно попадает в диапазон между минимальным и максимал она принимает параметром мисходное значение | 16807 |
| Он содержит управляющую электронику Он позволяет управлять своим положением 13. Что верно в отношении управления сервомотором с Arduino? Можно воспользоваться встроенной библиотекой Servo для задания мотору положения можно использовать метод write() при работе с мотором нельзя не использовать pinMode() для начала работы с мотором необходимо написать код для управления длиной импульса при использовании библиотеки нужно создать объект типа Servo 14. Выберите верные утверждения об использовании функции constrain() она принимает параметром минимальное выходное значение она возвращает исходное значение, если оно попадает в диапазон между минимальным и максимал она принимает параметром исходное значение ее полезно использовать перед вызовом тар() она возвращает случайное значение из указанного диапазона она возвращает случайное значение из указанного диапазона она возвращает случайное значение из указанного диапазона она возвращает значение не менее и не более указанных двух значений, переданных ей в качестве | 16807 |
| Он содержит управляющую электронику Он позволяет управлять своим положением 13. Что верно в отношении управления сервомотором с Arduino? Можно воспользоваться встроенной библиотекой Servo для задания мотору положения можно использовать метод write() при работе с мотором нельзя не использовать pinMode() для начала работы с мотором можно использовать метод attach() для работы с мотором необходимо написать код для управления длиной импульса при использовании библиотеки нужно создать объект типа Servo 14. Выберите верные утверждения об использовании функции constrain() она принимает параметром минимальное выходное значение она принимает параметром искодное значение ее полезно использовать перед вызовом тар() она возвращает случайное значение из указанного диапазона она возвращает случайное значение из указанного диапазона она возвращает случайное значение из указанного диапазона она возвращает значение не менее и не более указанных двух значений, переданных ей в качестве параметров | 16807 |
| Он содержит управляющую электронику Он позволяет управлять своим положением 13. Что верно в отношении управления сервомотором с Arduino? Можно воспользоваться встроенной библиотекой Servo для задания мотору положения можно использовать метод write() при работе с мотором нельзя не использовать pinMode() для начала работы с мотором необходимо написать код для управления длиной импульса при использовании библиотеки нужно создать объект типа Servo 14. Выберите верные утверждения об использовании функции constrain() она принимает параметром минимальное выходное значение она возвращает исходное значение, если оно попадает в диапазон между минимальным и максимал она принимает параметром исходное значение ее полезно использовать перед вызовом тар() она возвращает случайное значение из указанного диапазона она возвращает случайное значение из указанного диапазона она возвращает случайное значение из указанного диапазона она возвращает значение не менее и не более указанных двух значений, переданных ей в качестве | 16807 |
| Он содержит управляющую электронику Он позволяет управлять своим положением 13. Что верно в отношении управления сервомотором с Arduino? Можно воспользоваться встроенной библиотекой Servo для задания мотору положения можно использовать метод write() при работе с мотором нельзя не использовать pinMode() для начала работы с мотором можно использовать метод attach() для работы с мотором необходимо написать код для управления длиной импульса при использовании библиотеки нужно создать объект типа Servo 14. Выберите верные утверждения об использовании функции constrain() она принимает параметром минимальное выходное значение она принимает параметром искодное значение ее полезно использовать перед вызовом тар() она возвращает случайное значение из указанного диапазона она возвращает случайное значение из указанного диапазона она возвращает случайное значение из указанного диапазона она возвращает значение не менее и не более указанных двух значений, переданных ей в качестве параметров | 16807 |
| Он содержит управляющую электронику Он позволяет управлять своим положением 13. Что верно в отношении управления сервомотором с Arduino? Можно воспользоваться встроенной библиотекой Servo для задания мотору положения можно использовать метод write() при работе с мотором нельзя не использовать pinMode() для начала работы с мотором можно использовать метод attach() для работы с мотором необходимо написать код для управления длиной импульса при использовании библиотеки нужно создать объект типа Servo 14. Выберите верные утверждения об использовании функции constrain() она принимает параметром минимальное выходное значение она принимает параметром искодное значение ее полезно использовать перед вызовом тар() она возвращает случайное значение из указанного диапазона она возвращает случайное значение из указанного диапазона она возвращает случайное значение из указанного диапазона она возвращает значение не менее и не более указанных двух значений, переданных ей в качестве параметров | 16807 |
| Он содержит управляющую электронику Он позволяет управлять своим положением 13. Что верно в отношении управления сервомотором с Arduino? Можно воспользоваться встроенной библиотекой Servo Для задания мотору положения можно использовать метод write() при работе с мотором нельзя не использовать ріпМоde() Для начала работы с мотором можно использовать метод attach() Для работы с мотором необходимо написать код для управления длиной импульса при использовании библиотеки нужно создать объект типа Servo 14. Выберите верные утверждения об использовании функции constrain() Она принимает параметром минимальное выходное значение Она принимает параметром исходное значение Она принимает параметром исходное значение Она возвращает случайное значение из указанного диапазона Она возвращает значение не менее и не более указанных двух значений, переданных ей в качестве параметров Она принимает параметром максимальное выходное значение Она возвращает значение не менее и не более указанных двух значений, переданных ей в качестве параметров Она принимает параметром максимальное выходное значение | 1 Senn |
| Он содержит управляющую электронику Он позволяет управлять своим положением 13. Что верно в отношении управления сервомотором с Arduino? Можно воспользоваться встроенной библиотекой Servo для задания мотору положения можно использовать метод write() при работе с мотором нельзя не использовать pinMode() для начала работы с мотором нельзя не использовать метод attach() для работы с мотором необходимо написать код для управления длиной импульса при использовании библиотеки нужно создать объект типа Servo 14. Выберите верные утверждения об использовании функции constrain() она принимает параметром минимальное выходное значение она принимает параметром исходное значение она возвращает исходное значение, если оно попадает в диапазон между минимальным и максимал она принимает параметром исходное значение она возвращает случайное значение из указанного диапазона она возвращает значение не менее и не более указанных двух значений, переданных ей в качестве параметров она принимает параметром максимальное выходное значение она возвращает значение не менее и не более указанных двух значений, переданных ей в качестве параметров она принимает параметром максимальное выходное значение | 1 Senn |
| Он содержит управляющую электронику Он позволяет управлять своим положением 13. Что верно в отношении управления сервомотором с Arduino? Можно воспользоваться встроенной библиотекой Servo для задания мотору положения можно использовать метод write() при работе с мотором нельзя не использовать pinMode() для начала работы с мотором необходимо написать код для управления длиной импульса при использовании библиотеки нужно создать объект типа Servo 14. Выберите верные утверждения об использовании функции constrain() она принимает параметром минимальное выходное значение она возвращает исходное значение, если оно поладает в диапазон между минимальным и максимал она принимает параметром исходное значение ее полезно использовать перед вызовом тар() она возвращает значение не менее и не более указанных двух значений, переданных ей в качестве параметров она принимает параметром максимальное выходное значение она возвращает значение не менее и не более указанных двух значений, переданных ей в качестве параметров она принимает параметром максимальное выходное значение | 1 Senn |
| Он содержит управляющую электронику Он позволяет управлять своим положением 13. Что верно в отношении управления сервомотором с Arduino? Можно воспользоваться встроенной библиотекой Servo для задания мотору положения можно использовать метод write() при работе с мотором нельзя не использовать pinMode() для начала работы с мотором нельзя не использовать метод attach() для работы с мотором необходимо написать код для управления длиной импульса при использовании библиотеки нужно создать объект типа Servo 14. Выберите верные утверждения об использовании функции constrain() она принимает параметром минимальное выходное значение она принимает параметром исходное значение она возвращает исходное значение, если оно попадает в диапазон между минимальным и максимал она принимает параметром исходное значение она возвращает случайное значение из указанного диапазона она возвращает значение не менее и не более указанных двух значений, переданных ей в качестве параметров она принимает параметром максимальное выходное значение она возвращает значение не менее и не более указанных двух значений, переданных ей в качестве параметров она принимает параметром максимальное выходное значение | 1 Senn |
| ○ он содержит управляющую электронику ○ он позволяет управлять своим положением 13. Что верно в отношении управления сервомотором с Arduino? ○ можно воспользоваться встроенной библиотекой Servo ○ для задания мотору положения можно использовать метод write() ○ при работе с мотором нельзя не использовать pinMode() ○ для работы с мотором нельзя не использовать метод attach() ○ для работы с мотором необходимо написать код для управления длиной импульса ○ при использовании библиотеки нужно создать объект типа Servo 14. Выберите верные утверждения об использовании функции constrain() ○ она принимает параметром минимальное выходное значение ○ она принимает параметром исходное значение ○ она принимает параметром исходное значение ○ она возвращает случайное значение из указанного диапазона ○ она возвращает значение не менее и не более указанных двух значений, переданных ей в качестве параметром ○ она принимает параметром максимальное выходное значение | 1 Senn |
| ✓ он содержит управляющую электронику ✓ он позволяет управлять своим положением 13. Что верно в отношении управления сервомотором с Arduino? ✓ можно воспользоваться встроенной библиотекой Servo ✓ для задания мотору положения можно использовать метод write() ☐ при работе с мотором нельзя не использовать pinMode() ✓ для начала работы с мотором необходимо написать код для управления длиной импульса ☐ при использовании библиотеки нужно создать объект типа Servo 14. Выберите верные утверждения об использовании функции constrain() ✓ она принимает параметром минимальное выходное значение ✓ она принимает параметром исходное значение ☐ она принимает параметром исходное значение ☐ она возвращает исходное значение из указанного диапазона ✓ она возвращает значение не менее и не более указанных двух значений, переданных ей в качестве параметров ✓ она принимает параметром максимальное выходное значение ✓ она возвращает значение не менее и не более указанных двух значений, переданных ей в качестве параметров ✓ она принимает параметром максимальное выходное значение 15. Какие линии используются при работе с I2C? SCK ТX МІБО | 1 Senn |
| ⊙ он содержит управляющую электронику ⊙ он позволяет управлять своим положением 13. Что верно в отношении управления сервомотором с Arduino? ✓ можно воспользоваться встроенной библиотекой Servo ✓ для задания мотору положения можно использовать метод write() ☐ при работе с мотором нельзя не использовать ріпМоde() ✓ для начала работы с мотором можно использовать метод attach() ✓ для работы с мотором необходимо написать код для управления длиной импульса ☐ при использовании библиотеки нужно создать объект типа Servo 14. Выберите верные утверждения об использовании функции constrain() ✓ она принимает параметром минимальное выходное значение ✓ она возвращает исходное значение ☐ она возвращает случайное значение из указанного диапазона ✓ она возвращает случайное значение из указанного диапазона ✓ она возвращает случайное значение из указанных двух значений, переданных ей в качестве параметров ✓ она принимает параметром максимальное выходное значение | 1 Senn |

□ MOG

_ 10031

Оплатить курс