

1. LEGO®; MINDSTORMS®; Education NXT &mdash; это программа для настольных компьютеров, разработанная LEGO Education и National Instruments. Она имеет интуитивный интерфейс, изображенный на рисунке ниже и образную среду программирования, подходящую для новичков и продвинутых пользователей. Программа основана на NI LabVIEW, используемой учёными и инженерами для разработки и тестирования различных систем, включая MP3 и DVD плееры, сотовые телефоны и системы безопасности автомобилей.

Как называется область под номером 7 в интерфейсе?

2. LEGO®; MINDSTORMS®; Education NXT &mdash; это программа для настольных компьютеров, разработанная LEGO Education и National Instruments. Она имеет интуитивный интерфейс, изображенный на рисунке ниже и образную среду программирования, подходящую для новичков и продвинутых пользователей. Программа основана на NI LabVIEW, используемой учёными и инженерами для разработки и тестирования различных систем, включая MP3 и DVD плееры, сотовые телефоны и системы безопасности автомобилей.

Как называется область под номером 6 в интерфейсе?

3. Lego Mindstorms NXT 2 &mdash; это конструктор новейшего поколения. Устройство состоит из электронных блоков и составных частей, с помощью которых можно построить робота и запрограммировать его на выполнение определенных функций. Для получения информации от окружающей среды в работе NXT Mindstorms 2 используются данные, получаемые от встроенных датчиков.

Можно выделить пять основных видов датчиков, один из которых показан на рисунке ниже.

Какой вид датчика показан на рисунке?

4. Lego Mindstorms NXT 2 &mdash; это конструктор новейшего поколения. Устройство состоит из электронных блоков и составных частей, с помощью которых можно построить робота и запрограммировать его на выполнение определенных функций. Для получения информации от окружающей среды в работе NXT Mindstorms 2 используются данные, получаемые от встроенных датчиков.

Можно выделить пять основных видов датчиков, один из которых показан на изображении ниже.

Какой вид датчика показан на рисунке?

5. Изучите рисунок.

Как называется данный вид микроконтроллера?



https://sinerqy.com/list/ готовые ответы магазин

https://sinerqy.com/konsultaciya/ готовые ответы магазин



20. Формализованная последовательность команд и логики (алгоритмов), реализующая управление приводами на основе входных данных от датчиков и внутренних состояний, &mdash; ...
21. Существует несколько режимов работы мобильного робота, в частности, режим ... позволяет настраивать микроконтроллер на работу со средой
22. Существует несколько режимов работы мобильного робота, в частности, режим ... позволяет осуществлять запись данных, поступающих с датчиков микроконтроллера, с их последующим анализом
23. Существует несколько режимов работы мобильного робота, в частности, режим ... позволяет непосредственно создавать программы и загружать их в микроконтроллер
24. Программы в NXT-G представляются в виде ...
25. Блок «Loop» в NXT-G служит для того, чтобы ...
26. С помощью блока «Variable» в NXT-G пользователь может ...
27. Параметр «Power» в блоке мотора означает ...
28. Установите соответствие между категориями систем программирования и их названием:
29. Расположите описания программных сред, таких как «NXT-G», «RoboLab», «RobotC», в порядке их перечисления в задании:
30. Среда RobotC предназначена для разработки и отладки программного кода, позволяющего управлять робототехническими устройствами на базе микроконтроллеров. Один из видов микроконтроллера показан на рисунке ниже.
- Какой вид микроконтроллера показан на рисунке ниже?
31. ... программирование — создание программ, которые позволяют роботу выполнять определенные задачи без непосредственного управления человеком
32. Многофункциональный датчик, который позволяет роботу отличать свет от темноты, а также измерять цветовую интенсивность окрашенных поверхностей принято называть ... света
33. Цифровое устройство, которое позволяет роботу определять цвет и яркость света, выполняя запрограммированные действия — это ... света



34. ... — это программируемый блок NXT в котором хранятся программы робота, и когда они запущены, блок NXT читает их и в соответствии с ними дает команды моторам и сенсорам
35. Говоря о характеристиках датчиков NXT, можно утверждать, что для измерения расстояния при движении робота по помещению наиболее пригоден ...
36. Режим ... — режим работы датчика цвета, который позволяет обнаруживать линии и кромки
37. Датчик звука в наборе NXT 2.0 измеряет ...
38. Говоря о характеристиках датчиков NXT, можно утверждать, что ... может работать как простой переключатель для запуска программ
39. Установите соответствие между управляющими кнопками, реализующими преобразование модели в исполняемый код и их назначениями:
40. Установите правильную последовательность действий при создании автономной программы:
41. Lego Mindstorms NXT 2 &mdash; это конструктор новейшего поколения. Устройство состоит из электронных блоков и составных частей, с помощью которых можно построить робота и запрограммировать его на выполнение определенных функций. Для получения информации от окружающей среды в работе NXT Mindstorms 2 используются данные, получаемые от встроенных датчиков.
- Можно выделить пять основных видов датчиков. Изображение одного из таких датчиков дано ниже (см. рисунок).
- Какой вид датчика показан на рисунке?
42. ... конструкция — это исходная, упрощенная конфигурация робота, выполняющая основную задачу и служащая отправной точкой для последующих модификаций
43. ... элементы — это элементы, которые формируют каркас конструкции
44. ... элементы — это элементы, которые передают движение или усилие
45. ... элементы — это элементы, которые обеспечивают фиксацию деталей
46. Под конструкцией в инженерии понимают ...
47. К удобству изготовления и сборки конструкции относится такое свойство, как ...
48. Аббревиатура IDE в контексте программирования роботов расшифровывается как ...

49. Одна из основных целей использования образовательных робототехнических конструкторов в обучении — ...

50. Установите соответствие между понятиями основных свойств конструкции и их определениями:

51. Расположите описание элементов конструкторов, таких как «Мотор», «Шестерня», «Сенсор», в порядке их перечисления в задании:

52. LEGO®; MINDSTORMS®; Education NXT — это программа для настольных компьютеров, разработанная LEGO Education и National Instruments. Она имеет интуитивный интерфейс, изображенный на рисунке ниже и образную среду программирования, подходящую для новичков и продвинутых пользователей. Программа основана на NI LabVIEW, используемой учеными и инженерами для разработки и тестирования различных систем, включая MP3 и DVD плееры, сотовые телефоны и системы безопасности автомобилей.

Как называется область под номером 3 в интерфейсе?

53. ... — это цилиндрический крепежный элемент, используемый для фиксации деталей относительно друг друга путем вставления в соответствующие отверстия и обеспечивающий точное позиционирование компонентов мобильной системы

54. ... — элемент, который фиксирует ось, снижает трение и обеспечивает плавное вращательное движение механизмов мобильных роботов

55. ... — основа рамы, которая несет нагрузку, обеспечивая прочность конструкции мобильного робота и распределяя усилия равномерно по всей длине

56. ... элементы — это элементы, которые формируют каркас конструкции

57. Для начинающих в образовательной робототехнике наиболее часто используемый тип программирования — ...

58. Конструктор ... известен своей открытостью и возможностью глубокой настройки на аппаратном уровне

59. Прошивка (firmware) для робота — это ...

60. Установите соответствие между понятиями основных свойств конструкции и их возможностями:

61. Установите соответствие между понятиями основных свойств конструкции и их способностями:

62. Расположите описание таких базовых деталей конструкторов, как «Балка, Ось, Пин» в порядке их перечисления в задании:

63. Сенсор ... — многофункциональный датчик, который позволяет роботу отличать свет от темноты, а также измерять цветовую интенсивность окрашенных поверхностей принято
64. Блок «Exploger\_app» — это блок, в котором содержится функция управления роботом и имеет в себе ...
65. Цифровое устройство, которое позволяет роботу определять цвет и яркость света, выполняя запрограммированные действия &mdash; ... света
66. Микрокомпьютер NXT в наборе LEGO Mindstorms NXT 2.0 — это ...
67. Основной функцией ультразвукового датчика (сенсора) NXT является — измерение ...
68. Для движения по линии чаще используют ...
69. Установите соответствие дополнительных датчиков (см.изображения ниже) с их названием:
70. Установите соответствие управляющих кнопок, реализующие преобразование модели в исполняемый код и их назначением:
71. Расположите виды датчиков в порядке, в котором они изображены на рисунке ниже (слева направо):<br/><IMG src="/user\_files/21/tests/00000000-0000-0001-0005-000000039097/04.jpg"></IMG>
72. ... — формализованная последовательность команд и логики (алгоритмов), реализующая управление приводами на основе входных данных от датчиков и внутренних состояний.
73. Полностью программируемое устройство, которое позволяет интегрировать моторы, датчики, ЖК-экран и систему дистанционного управления в одном роботе называют микроконтроллером VEX ...
74. Микроконтроллер на базе процессора STMicroelectronics ARM Cortex-M3, который координирует потоки информации и электроэнергии робота называют микроконтроллером VEX ...
75. Для низкоуровневого управления микроконтроллерами роботов чаще всего применяется такой тип языка, как ...
76. ROS (Robot Operating System) — это ...
77. ... обеспечивает взаимодействие программного кода с конкретным датчиком
78. Установите соответствие между режимами работы в графической среде Robolab 2.9 и их назначением:
79. Установите правильную последовательность основных этапов программирования в среде NXT-G:



**80.** Расположите описание программных сред, таких как «NXT-G», «RoboLab», «RobotC», в порядке их перечисления в задании:

**81.** ... нагрузка — количество умственных усилий и энергии, которые мозг тратит на обработку информации в определенный момент времени

**82.** ... — способность человека осознавать свои мысли, чувства, действия и анализировать их

**83.** ... — это процесс стимулирования интереса и желания учащихся учиться, развиваться и получать новые знания

**84.** Формированию творческого подхода в проектировании роботов способствует ...

**85.** Основная роль рефлексии после завершения робото-проекта заключается в том, что она ...

**86.** ... — способность осознавать собственные когнитивные процессы и размышлять о своей мыслительной деятельности.

**87.** Установите соответствие аббревиатур международных соревнований по мобильной робототехнике и их названием:

**88.** Установите правильную последовательность при планировании урока с мобильными роботами: