

Промежуточная аттестация к программе «Робототехника EV 3»

1. На рисунке изображен



- А) ультразвуковой датчик
- Б) датчик цвета
- В) датчик движения
- Г) датчик касания
- Д) гироскопический датчик

2. На рисунке изображен



- А) ультразвуковой датчик
- Б) датчик цвета
- В) датчик движения
- Г) датчик касания
- Д) гироскопический датчик

3. Впишите что изображено на рисунке «

»



4. На рисунке показан



- А) Большой сервопривод
- Б) Малый сервопривод

5. Выберите самую главную характеристику гироскопического датчика

- А) Скорость движения
- Б) Угол обзора
- В) Выравнивание

6. Выберите основные функции инфракрасного датчика:

- А) Прибор измеряет приближение/удаление в радиусе 500-700 мм
- Б) Автоматически идентифицируется ПО EV3
- В) Получает удаленные ИК-команды управления
- Г) До четырех индивидуальных каналов приема сигнала
- Д) Улавливает ИК-сигналы в радиусе до двух метров

7. Напишите назначение редуктора при сборке Lego

8. Впишите назначение датчика касания

Критерии оценки:

- *высокий уровень* – более 70% правильных ответов
- *средний уровень* – от 50% до 70% правильных ответов
- *низкий уровень* – менее 50% правильных ответа

Задания:

1. Собрать робота «пятиминутку» и запрограммировать его на движение по черной линии.
2. Собрать робота «пятиминутку» и запрограммировать его на движение с препятствиями (маневрирование).

критерии оценки:

- *высокий уровень* – робот собран и работает правильно
- *средний уровень* – робот собран и запрограммирован с ошибками
- *низкий уровень* – робот собран, но не запрограммирован