



## Промежуточное испытание по модулю 4.GR 5\_RobboOn

- 1 Какой датчик используется для определения расстояния до стены?
- 2 Как называется спрайт, который можно программировать как настоящего робота?
- 3 Какой физический принцип использует в работе датчик расстояния?
- 4 В основе датчика света лежит
- 5 Сколько состояний имеет датчик касания?
- 6 Сколько нужно датчиков линии, чтобы успешно проходить и левый и правый повороты на черной линии?
- 7 Сколько нужно датчиков линии, чтобы успешно проходить круговую трассу?
- 8 Для прохождения лабиринта, можно использовать датчик:
- 9 Датчик линии использует в своей основе:
- 10 Фототранзистор, который является основой датчика света, получает данные за счет:
- 11 Фототранзистор, который является основой датчика света, меняет свое сопротивление, тем самым реагируя на попадающее его излучения за счет:
- 12 Минимально расстояние, на которое может прокрутиться колесо робота называется:
- 13 Сколько всего датчиков, может одновременно использовать виртуальная роббоплатформа:
- 14 Блок, который позволяет синхронизировать работу нескольких спрайтов:
- 15 Событие, которое активирует определенную часть программы называется?





- 16) Сочетание программирования с другими областями деятельности, как творческими так и научными, для создания уникальных приложений, это:
- 17) Блоки, которые позволят внести визуальные изменения в спрайт или фон:
- 18) Позволит изменить внешний вид спрайта или сцены с помощью различных графических инструментов:
- 19) Черная линия на белом поле используется в робототехнических трассах потому что:
- 20) Новые блоки позволяют:
- 21) Изначально спрайт расположен в любом проекте:

