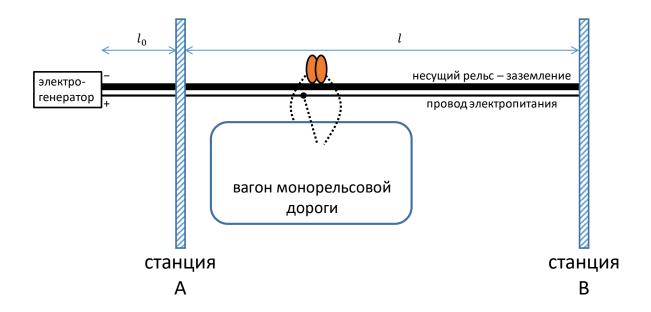


Генеральный партнер олимпиады «Высшая проба» - Сбербанк - приветствует участников! Сбер сегодня — это команда единомышленников и энтузиастов, которые разрабатывают новые крутые технологии, чтобы сделать жизнь ярче и интереснее. Для нас твоё участие олимпиаде по профилю «Инженерные науки» означает, что ты не боишься принимать сложные вызовы и полон энтузиазма, делая свои первые шаги в увлекательном мире компьютерных технологий, современной электроники и робототехники. Верим в тебя, искренне желаем удачи на заключительном этапе!

<u>Теоретическая часть — 120 минут.</u> (Максимальное количество баллов — 60)

Задача 1 (Максимум – 15 баллов).

По монорельсу протяжённостью l=5000 м от станции A до станции B с постоянной скоростью 20 км/ч практически без трения двигается вагон массой m=2 т. Вагон приводится в движение за счёт электрогенератора постоянного тока с напряжением 1200 B, расположенного на удалении $l_0=100$ м от точки A. Питание от генератора подводится по проводу с удельным сопротивлением $\rho=1.68\cdot 10^{-8}$ Ом·м и площадью поперечного сечения $S_{\rm c}=1$ см². Несущий рельс одновременно является заземляющим, электрическое сопротивление рельса и вагона много меньше сопротивления провода.



Вопросы:

- 1. В каких пределах меняется сопротивление цепи, подключённой к генератору, при движении вагона от станции А до станции В?
- 2. Какова средняя мощность генератора при движении от А до В?
- 3. Какое количество теплоты выделится во всей цепи в процессе движения от А до В?

Нахождение каждого ответа должно сопровождаться подробной аргументацией. Участником должны быть приведены необходимые для объяснения логики решения рисунки, формулы, аналитические обоснования.

Вопрос 1

1) Электрическая схема замещения цепи имеет вид:

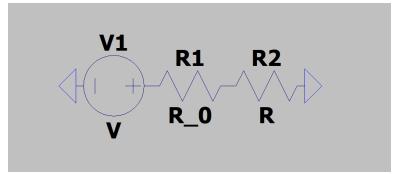


Рис. 2. Электрическая цепь из задачи.

Она включает в себя 2 сопротивления: R_0 и R, где R_0 — сопротивление провода от генератора до точки A (длиной l_0), а R — сопротивление провода от точки A до вагона (которое при движении вагона меняется).

2) Наименьшее значение сопротивления цепи, подключённой к генератору, равно

$$\min R_{\mathbf{I}_{\mathbf{I}}} = R_0 = \frac{\rho l_0}{S_c}$$

3) Наибольшее значение сопротивления цепи, подключённой к генератору, равно

$$\max R_{ii} = \frac{\rho(l+l_0)}{S_c};$$

Вопрос 2

4) Среднее значение сопротивления цепи равно

$$R_{\rm cp} = \frac{\rho}{S_{\rm c}} \left(l_0 + \frac{l}{2} \right)$$

5) Тогда мощность генератора:

$$P = \frac{U^2}{R_{\rm cp}};$$

Вопрос 3

6) Время пути из А в В:

$$t = \frac{l}{l}$$

7) Количество теплоты, выделившееся в пути, равно работе силы тока:

$$A = Pt$$
,

Ответ:

- 1) от 0,017 до 0,86 Ом,
- 2) 3,3 MB_T,
- 3) 3 ГДж

Программная проверка:

1=5000;

v=5.56;

m=2000;

U=1200;

10=100;

rho=1.68e-8;

Sc=1e-4;

 $\begin{aligned} & minR = rho*l0/Sc \\ & maxR = rho*(l+l0)/Sc \end{aligned}$

Rmean = rho/Sc*(10 + 1/2)

 $P = U^2/Rmean$

t = l/v

A = P*t

minR = 0.016800

maxR = 0.8568

Rmean = 0.4368

P = 3.2967e + 06

t = 899.28

A = 2.9647e + 09

Критерии оценки

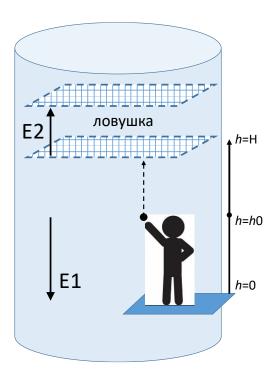
задание не выполнено.	0
приведены формулы, необходимые для решения, но решение не	1
выполнено.	
принцип решения верен, но допущены ошибки.	2
алгоритм решения верен, но результат получен неверно.	3–4
решение полностью верно.	5

Задача 2 (Максимум – 15 баллов).

В свой выходной день группа ребят пришла поиграть в «электродинамической трубе», внутри которой создано равномерное электрическое поле напряжённости $E_1=10~{\rm B/m}$ с линиями поля, направленными вертикально вниз. В верхней части трубы на высоте $H=5~{\rm m}$ сделана «ловушка» — область с полем $E_2\gg E_1$, линии которого направлены вертикально вверх.

Для игры используются гладкие заряженные шарики (массы m=5 г и заряда q=7 нКл). Цель игры состоит в том, чтобы подброшенный шарик застрял в ловушке.

Один из игроков взял один шарик и подбросил его вверх с высоты $h_0 = 1$ м с начальной вертикальной скоростью $v_0 = 3$ м/с, но до ловушки не добросил.



Вопросы:

- 1. Найдите минимальную начальную скорость шарика v_{min} , достаточную, чтобы шарик долетел от уровня h_0 до границы ловушки.
- 2. Найдите напряжённость электрического поля E_2 , при которой заряд, достигнув высоты H, зависнет в ловушке.

Нахождение каждого ответа должно сопровождаться подробной аргументацией. Участником должны быть приведены необходимые для объяснения логики решения рисунки, формулы, аналитические обоснования.

Вопрос 1:

1) Закон сохранения энергии:

$$E_{\kappa 1} + E_{\pi 1} + E_{\ni 1} = E_{\kappa 2} + E_{\pi 2} + E_{\ni 2},$$

$$\frac{mv_{min}^2}{2} + mgh_0 + E_1qh_0 = \frac{mv^2}{2} + mg(H - h_0) + E_1q(H - h_0),$$

2) при $h_0 = \bar{0}$ внизу и v = 0 вверху получаем:

$$\frac{mv_{min}^2}{2} = mg(H - h_0) + E_1q(H - h_0),$$

$$v_{min} = \sqrt{2g(H - h_0) + \frac{2E_1q(H - h_0)}{m}};$$

Вопрос 2:

3) 1-й закон Ньютона:



$$\overrightarrow{F_{\text{K}}} + \overrightarrow{F_{\text{T}}} = 0,$$
 $Oy: F_{\text{K}} - F_{\text{T}} = 0,$
 $F_{\text{K}} = F_{\text{T}},$
 $E_2 q = mg,$
 $E_2 = \frac{mg}{q};$

Программная проверка:

E1=10;

H=5:

h0=1;

m=5e-3;

q = 7e - 9;

v0=1;

g = 9.8

$$V_min = sqrt(2 * g * (H-h0) + 2 * E1 * q * (H-h0) / m)$$

$$E2 = m * g / q$$

Vmin = 8.8544

E2 = 7000000

Ответ:

- 1) 8,9 m/c,
- 2) 7 MB/M

Критерии оценки

по вопросу 1:

задание не выполнено.	0
приведены формулы, необходимые для решения, но решение не	1–2
выполнено.	
принцип решения верен, но допущены ошибки.	3–5
алгоритм решения верен, но результат получен неверно.	6–7
решение полностью верно.	8

по вопросу 2:

задание не выполнено.	0
приведены формулы, необходимые для решения, но решение не	1–2
выполнено.	
принцип решения верен, но допущены ошибки.	3–5
алгоритм решения верен, но результат получен неверно.	6
решение полностью верно.	7

Задача 3 (Максимум – 15 баллов).

В альтернативной неоднозначной реальности Фибоначчиева система счисления стала основной. В этой реальности Фибоначчиева система счисления (ФСС) — это позиционная система счисления с алфавитом, состоящим из двух цифр: 0 и 1, а ее базисом является последовательность чисел Фибоначчи 1, 2, 3, 5, 8, 13, 21, 34, 55, 89, ... ($f_0 = 0$ и $f_1 = 1$ в базис не включаются, стартовым числом базиса является $f_2 = 1$).

В ФСС, как и во всех позиционных системах счисления, «вес» каждого разряда определяется соответствующим элементом базиса этой системы. Например, $10011_{\rm fib} = 1 \times 8 + 0 \times 5 + 0 \times 3 + 1 \times 2 + 1 \times 1 = 11_{10}$.

Представители альтернативной реальности не наложили дополнительных ограничений на ФСС, поэтому представление чисел в такой системе счисления оказывается неоднозначным.

Ученые исследуют особый артефакт, полученный из альтернативной неоднозначной реальности, позволяющий производить сложные вычисления в ФСС. Им необходимо ответить на следующие вопросы:

- 1. Ученым необходимо понять алгоритм простых арифметических операций внутри артефакта. Для проведения простого эксперимента ученые складывают два значения 30_{10} и 3_{10} . Сколько различных вариантов пар чисел, над которыми производится операция сложения, существует при сложении в ФСС?
- 2. Ученые пытаются найти закономерности между полученными числами. Для расширения статистики найдите все возможные значения числа 40_{10} в используемой Φ CC.
- 3. Судя по всему, сумма всех возможных представлений чисел в этой ФСС, которые меньше $1000_{\rm fib}$, имеет какое-то сакральное значение для жителей альтернативной неоднозначной реальности. Каково представление этой суммы в десятичной системе счисления?

Нахождение каждого ответа должно сопровождаться подробной аргументацией. Участником должны быть приведены необходимые для объяснения логики решения рисунки, формулы, аналитические обоснования.

Решение.

1. Максимум 5 баллов. Для каждого числа необходимо найти значения в ФСС. Поскольку ФСС обладает избыточностью (неоднозначностью, т.е. одно и то же число может быть представлено несколькими комбинациями нулей и единиц) значений для данных чисел может быть несколько.

Для 3010

7010							
Bec	21	13	8	5	3	2	1
разряда в ФСС							
	1	0	1	0	0	0	1
	1	0	0	1	1	0	1
	0	1	1	1	1	0	1

Для 310

Вес разряда в ФСС	3	2	1
	1	0	0
	0	1	1

Таким образом, для числа 30_{10} имеем 3 возможных значения, для 3_{10} имеем 2 возможных значения. Поскольку проводится операция сложения, она представляет из себя комбинации всех возможных значений 3*2=6.

2. Максимум 5 баллов. Найдем все представления числа 40_{10} в ФСС:

Bec	34	21	13	8	5	3	2	1
разряда в ФСС								
	1	0	0	0	1	0	0	1
	1	0	0	0	0	1	1	1
	0	1	1	0	1	0	0	1
	0	1	1	0	0	1	1	1
	0	1	0	1	1	1	1	1

3. Максимум 5 баллов.

Одно из возможных решений, которое является частично верным, возникает в случае, если участник решил, что $1000_{\rm fib}$ нужно сначала перевести в десятичную систему счисления и затем сделать все операции. Это не совсем верно, т.к. в условии указано: сумма всех возможных представлений чисел в этой ΦCC , которые меньше $1000_{\rm fib}$. В таком случае решение участника должно быть следующим: Все возможные представления чисел в ΦCC менее $1000_{\rm fib}$ это $11_{\rm fib}$, $100_{\rm fib}$, $10_{\rm fib}$, $1_{\rm fib}$ и $101_{\rm fib}$. Если перевести все эти значения в десятичную систему счисления и произвести сложение, получим 4+3+3+2+1=13.

Верное решение: Числа в ФСС, которые меньше $1000_{\rm fib}$ – это $111_{\rm fib}$, $110_{\rm fib}$, $101_{\rm fib}$, $100_{\rm fib}$, $11_{\rm fib}$, $10_{\rm fib}$, $11_{\rm fib}$. При переводе данных чисел в десятичную систему счисления получаем следующую сумму: 6+5+4+3+3+2+1=24

Критерии оценивания

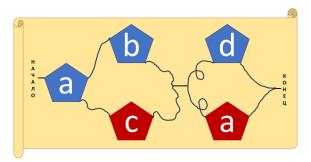
Для каждого задания:

- 0 задание не выполнено.
- 1 приведены формулы, необходимые для решения, но решение не выполнено.
- 2-3 принцип решения верен, но допущены ошибки или отсутствует аргументация (логические ошибки, ошибки влияющие на ход решения)
- 4 алгоритм решения верен, но результат получен неверно (незначительные ошибки в вычислениях, незначительные недостатки в аргументации)
- 5 решение полностью верно.

Задача 4 (Максимум – 15 баллов).

По бокам священных ворот стоят два механических оракула. Чтобы пройти сквозь врата, нужно назвать натуральное число x. Если это число обратит в истину логическую функцию, заложенную хотя бы в одного из оракулов, то число попадёт в программу-контролёр, которая примет решение, открыть ли врата.

На стенах за оракулами и контролёром нарисованы письмена, отвечающие логическим функциям. Вам удалось срисовать их. На рисунках отмечены вход (начало) и выход (конец) логических функций.



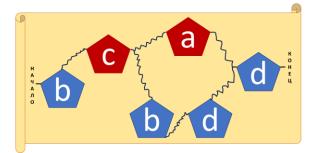


Рис.1. Левый Оракул

Рис.2. Правый Оракул

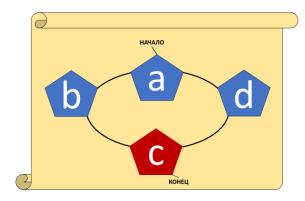


Рис.3. Контроллер

Условные обозначения:

 $a = \{ x \text{ кратно } 11 \}$

 $b = \{x - \text{трёхзначное число в 11-ричной системе счисления}\}$

 $c = \{x < 100\}$

 $d = \{x - \text{нечётное}\}$

Красный блок означает, что условие не должно выполняться.

Вопросы:

- 1. Какое минимальное число откроет ворота?
- 2. Сколько чисел в интервале (315, 430) откроют ворота? Укажите их количество и перечислите их.
- 3. С какой вероятностью наугад выбранное трёхзначное число откроет ворота? (округлите арифметически до тысячных).

Нахождение каждого ответа должно сопровождаться подробной аргументацией. Участником должны быть приведены необходимые для объяснения логики решения рисунки, формулы, аналитические обоснования.

Будем обозначать отрицание с помощью символа "!"

1) Запишем и упростим логические функции указанных систем

$$\Pi 0 = a(b + !c)(d + !a) = abd + a!cd + ab!a + a!c!a = abd + a!cd$$

$$= ad(b + !c)$$

$$\Pi 0 = b! c(! a + bd)d = b! c! ad + b! cbdd = b! c! ad + b! cd = b! cd(a + 1) = b! cd$$

$$K = a(b + d)! c = a! c(b + d)$$

2) По условию задачи, если хотя бы одно из выражений ЛО и ПО истина, то финальная функция будет истинной при К – истина, т.е.

$$(\Pi O + \Pi O) \cdot K = (ad(b + !c) + b!cd) \cdot a!c(b + d) = a!cd(ab + a!c + b!c)(b + d)$$

3) Это выражение обращается в истину, если каждый множитель истинный. Начнём с рассмотрения первого блока a! cd = 1, если a = 1, c = 0, d = 1. Подставим эти значения в другие множители

$$ab + a! c + b! c = 1 \cdot b + 1 \cdot 1 + b \cdot 1 = 1$$

$$b + d = b + 1 = 1$$

Раз все множители обратились в истину, то логическая формула будет истинной. Значит подойдет любое число, для которого a=1, c=0, d=1, то есть кратное 11, большее или равное 100 и нечётное.

4) Число x будет кратным 11, если оно представимо в виде x=11t. Чтобы число было нечётным, нужно, чтобы ни один из его множителей не было чётным, т.е. t=2k-1, x(k)=11(2k-1)=22k-11, для любого $k \in \mathbb{N}$.

Чтобы число было больше или равно 100, надо

$$100 \le x(k) = 22k - 11$$
, $111 \le 22k$, $k \ge 11/2$, $6 \le k \in \mathbb{N}$

5) Самое маленькое число x получится при минимальном значении параметра

$$k = 6$$
, $x(6) = 22 \cdot 6 - 11 = 121$

6) Для нахождения чисел из интервала прибегнем к неравенству

$$315 < x(k) = 22k - 11 < 430, \quad \frac{326}{22} < k < \frac{441}{22}, \qquad 14\frac{9}{11} < k < 20\frac{1}{22}.$$

Значит, подходят 6 чисел при значениях параметра 15, 16, 17, 18, 19, 20:

$$k = 15$$
, $x(15) = 22 \cdot 15 - 11 = 319$, $k = 18$, $x(18) = 22 \cdot 18 - 11 = 385$,

$$k = 16$$
, $x(16) = 22 \cdot 16 - 11 = 341$, $k = 19$, $x(19) = 22 \cdot 19 - 11 = 407$,

$$k = 17$$
, $x(17) = 22 \cdot 17 - 11 = 363$, $k = 20$, $x(20) = 22 \cdot 20 - 11 = 429$.

7) Для определения вероятности нужно определить количество трёхзначных x(k), удовлетворяющих условию. Прибегнем к неравенству

$$99 < x(k) = 22k - 11 < 1000,$$
 $\frac{110}{22} < k < \frac{1011}{22},$ $5 < k < 45\frac{21}{22}.$

Значит подойдут все параметры от 6 до 45 включительно, их количество:

$$N_{6\pi ar} = 45 - 6 + 1 = 40.$$

8) Трехзначных чисел от 100 до 999 включительно: $N_{\rm BC} = 999 - 100 + 1 = 990$.

$$p = \frac{N_{\text{благ}}}{N_{\text{pc}}} = \frac{40}{990} = \frac{4}{99} \approx 0.040$$

Матрица оценивания:

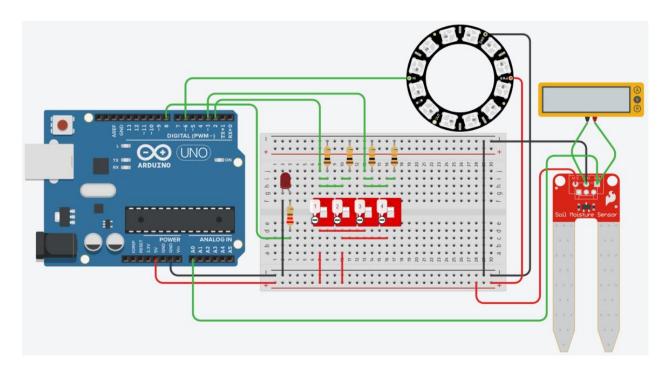
- 1 задание: Какое минимальное число откроет ворота?
 - 6 баллов верно составлены логические выражения по предложенным схемам, упрощены и объединены в общую функцию, определены критерии подходящих чисел *x*, определено минимальное число 121;
 - 5 баллов допущена ровно одна любая арифметическая ошибка, хотя все шаги решения выполнены верно;
 - 4 балла допущена одна ошибка в составлении логического выражения по схеме ИЛИ одна ошибка в упрощении логических выражений ИЛИ неверно определено минимальное число 121, хотя все остальные шаги решения выполнены верно;
 - 3 балла допущено две ошибки из перечисленных ранее ИЛИ задача решена подбором;
 - 2 балла допущено более двух ошибок;
 - 1 балл приведены некоторые теоретические выкладки без решения конкретной задачи;
 - 0 баллов к проверке предложен ответ без описания рассуждений.
- 2 задание: Сколько чисел в интервале (315, 430) откроют ворота?
 - 4 балла критерии подходящих чисел *х* объединены в параметрическую запись, решено двойное неравенство, определено количество подходящих параметров, правильно выписаны все числа ИЛИ верно определён период последовательности подходящих чисел, определено минимальное число из интервала (НЕ подбором, но обосновано) и правильно выписаны все подходящие;
 - 3 балла допущена ровно одна любая ошибка, хотя определено правильное количество чисел, и они верно выписаны ИЛИ решение было основано

- на периоде последовательности, но неверно определён период (хотя определено правильное количество чисел) или выбор первого подходящего числа из интервала необоснован или ошибочен;
- 2 балла допущены две любые ошибки, хотя определено правильное количество чисел, и они верно выписаны ИЛИ при верном решении ответ не полон;
- 1 балла допущено три любые ошибки ИЛИ неверно определено количество подходящих из интервала чисел;
- 0 баллов к проверке предложен ответ без описания рассуждений.
- 3 задание: С какой вероятностью случайное трёхзначное число откроет ворота?
 - 5 баллов верно определено количество трёхзначных чисел и количество подходящих под условие задачи из них, определена вероятность, ответ записан в правильном формате с помощью следующих шагов: решено двойное неравенство, определено количество подходящих параметров ИЛИ решение было основано на периоде последовательности;
 - 4 балла допущена ровно одна любая арифметическая ошибка, хотя все шаги решения выполнены верно;
 - 3 балла допущены две любые ошибки ИЛИ ровно одна не арифметическая, хотя все остальные шаги решения выполнены верно;
 - 2 балла допущено большее количество ошибок в рассуждениях ИЛИ количество чисел определено перечислением или необоснованно вовсе:
 - 1 балл описаны только теоретические выкладки без решения конкретной задачи;
 - 0 баллов к проверке предложен ответ без описания рассуждений.

<u>Практическая часть – 120 минут.</u> (Максимальное количество баллов – 40)

Задача 5 (Максимум – 20 баллов).

После электромагнитной вспышки на солнце система контроля влажности и подсветки в оранжерее космического корабля вышла из строя. Инженерам удалось восстановить электрическую схему подключения всех компонентов. Однако программу управления они написать не смогли.



В эмуляторе Tinkercad для приведенной на рисунке выше схемы необходимо написать программу, которая выполнять следующие задачи:

- 1. Когда первый и второй переключатель выключены, значение датчика влажности обнуляется, красный светодиод включен, и светодиодное кольцо мигает синим с частотой 1 раз в секунду.
- 2. Когда включен хотя бы один из первых двух переключателей, то красный светодиод выключается, и сохраняются измерения датчика влажности.
- 3. Если значение с датчика влажности находится в диапазоне от 100 до 700 включительно, то светодиодное кольцо светится зеленым. Если оно выходит за эти пределы, то светодиодное кольцо мигает красным с частотой 2 раза в секунду.
- 4. Также необходимо вывести значение с вольтметра в монитор последовательного интерфейса, когда значения датчика влажности равны 100 и 700. Нужно вывести как само значение, так и единицы измерения.

```
delay(500);
for (int i=NUMPIXELS; i >=0; i--)
    #include <Adafruit_NeoPixel.h>
    #define NUMPIXELS 12
                                                                                                       pixels.setPixelColor(i, pixels.Color(0, 0, 0));
    #define neopixel
                                                                                                       pixels.show();
    Adafruit_NeoPixel pixels = Adafruit_NeoPixel(NUMPIXELS,
                                                            neopixel,
NEO_GRB + NEO_KHZ800);
                                                                                                  else if(data_dip12 == 1)
    int delayval = 100;
                                                                                           59
60
                                                                                                    digitalWrite(pin_led, LOW);
data_sens = analogRead(pin_sens);
    int redColor = 255;
    int greenColor = 0;
int blueColor = 255;
                                                                                                     if(data sens > 100 && data sens < 700)
                                                                                                       for (int i=NUMPIXELS; i >=0; i--)
    int pin_led = 8;
int pin_dip_12 = 2;
int pin_dip_34 = 3;
                                                                                           65
66
67
                                                                                                         pixels.setPixelColor(i, pixels.Color(0, 255, 0));
                                                                                                         pixels.show();
    int pin_sens = A0;
                                                                                           69
70
71
72
73
74
75
76
77
78
79
    int data_sens = 0;
                                                                                                       if(data_dip34 == 1)
    void setup()
                                                                                                         Serial.print("min = 498 mV max = 3.45 V");
      pinMode(pin_led, OUTPUT);
pinMode(pin_dip_12, INPUT);
pinMode(pin_dip_34, INPUT);
                                                                                                       for (int i=NUMPIXELS; i >=0; i--)
                                                                                                     pixels.show();
                                                                                                         pixels.setPixelColor(i, pixels.Color(255, 0, 0));
      pixels.begin();
Serial.begin(9600);
32 }
33
34
35
                                                                                                         delay(250);
                                                                                                       for (int i=NUMPIXELS; i >=0; i--)
    void loop()
                                                                                           84
85
      int data_dip12 = digitalRead(pin_dip_12);
int data_dip34 = digitalRead(pin_dip_34);
                                                                                                         pixels.setPixelColor(i, pixels.Color(0, 0, 0));
                                                                                                         pixels.show();
                                                                                                       delay(250);
       if(data_dip12 == 0)
                                                                                          88
89 }
90 }
40
41
42
         data_sens = 0;
         digitalWrite(pin_led, HIGH);
                                                                                          При Монитор последовательного интерфейса
         for (int i=NUMPIXELS; i >=0; i--)
45
46
                                                                                          min = 498 mV max = 3.45 V
           pixels.setPixelColor(i, pixels.Color(0, 0, 255));
           pixels.show();
```

КРИТЕРИЙ ОЦЕНИВАНИЯ	БАЛЛЫ/ШТРАФЫ
Для уровня задания 5 корректно обрабатываются данные от	+5
компонентов	
Для уровня задания 5 корректно реализовано управление	+5
компонентами	
Для уровня задания 5 реализован требуемый алгоритм	+10
Для уровня задания 6 добавлены все необходимые для	+2
выполнения компоненты	
Для уровня задания 6 все необходимые компоненты соединены	+3
корректно	
Для уровня задания 6 корректно обрабатываются данные от	+2
компонентов	
Для уровня задания 6 реализован требуемый алгоритм	+3
Для задания в целом 6 аккуратно собрана схема	+1
Для задания в целом аккуратно написан код 6 (именование	+1
переменных, выделение функций)	
Не использованы готовые примеры при решении задания	+1
Оригинальное решение (как пример использование драйвера	+1
моторов)	

Общие мелкие недочеты при создании схемы (некорректно	-1-10
подключены некоторые из датчиков)	
Не аккуратная схема подключения	-1
Не читаемый код	-1
Общие мелкие недочеты в коде (не все показания компонентов	-1-3
корректно обработаны)	
Не корректный вывод ответа в монитор последовательного порта	-1-2
Не компилируется код	-1
Код задания написан на языке Scratch	-3
Заимствование чужой работы	-20

Задача 6 (Максимум – 20 баллов).

Инженеры космического корабля в помощь космонавтам решили разработать систему определения наличия астероидов по курсу движения корабля.

Аппаратная часть системы состоит из платы Arduino UNO, ультразвукового дальномера HC-SR04, сервомотора, 5 светодиодов (красного, оранжевого, желтого, зеленого, синего) и двух dip переключателей.

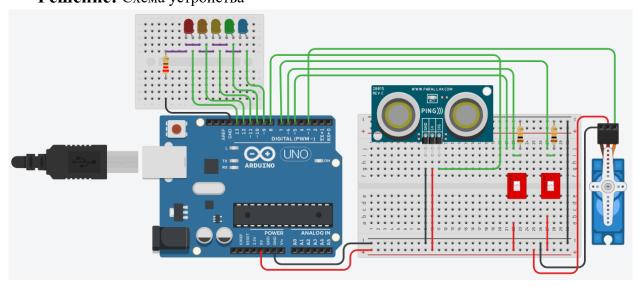
Алгоритм работы программной части системы:

- 1. Когда первый dip переключатель выключен сервомотор не вращается и установлен на угол 90 градусов. Когда первый dip переключатель включен сервомотор вращается в диапазоне от 0 до 180 градусов с шагом 10 градусов.
- 2. Когда второй dip переключатель выключен, происходит простое считывание показаний ультразвукового датчика в массив длиной 30 элементов. Если сервомотор вращается, то считывание происходит на каждом шаге вращения сервомотора. Считывание значений происходит с задержкой в 50 миллисекунд. При заполнении массива новые значения перезаписывают старые, начиная с первого элемента массива.
- 3. Когда второй переключатель включен, данные перед записью в массив проходят проверку по следующему правилу: если новое значение отличается от предыдущего записанного значения больше чем на 5, то оно не записывается. Для первого значения, которое записывается в еще пустой массив, это правило не действует.
- 4. Считываемые значения необходимо вывести на светодиоды по следующему правилу:
 - а. если значение меньше 20, то включается только красный светодиод;
 - b. если значение в диапазоне от 20 до 50, то включается только оранжевый светодиод;
 - с. если значение в диапазоне от 50 до 100, то включается только желтый светодиод;
 - d. если значение в диапазоне от 100 до 150, то включается только зеленый светодиод;
 - е. если значение больше 150 включается только синий светодиод;
- 5. В последовательный интерфейс выводится среднее значения с датчика. При этом среднее значение вычисляется только после того, как в массиве будет более 5 значений.

В эмуляторе Tinkercad необходимо разработать аппаратную часть системы и программную часть системы, которая будет соответствовать предложенному выше алгоритму.

КРИТЕРИЙ ОЦЕНИВАНИЯ	БАЛЛЫ/ШТРАФЫ
Для уровня задания 5 корректно обрабатываются данные от	+5
компонентов	
Для уровня задания 5 корректно реализовано управление	+5
компонентами	
Для уровня задания 5 реализован требуемый алгоритм	+10
Для уровня задания 6 добавлены все необходимые для	+2
выполнения компоненты	
Для уровня задания 6 все необходимые компоненты соединены	+3
корректно	
Для уровня задания 6 корректно обрабатываются данные от	+2
компонентов	
Для уровня задания 6 реализован требуемый алгоритм	+3
Для задания в целом 6 аккуратно собрана схема	+1
Для задания в целом аккуратно написан код 6 (именование	+1
переменных, выделение функций)	
Не использованы готовые примеры при решении задания	+1
Оригинальное решение (как пример использование драйвера	+1
моторов)	
Общие мелкие недочеты при создании схемы (некорректно	-1-10
подключены некоторые из датчиков)	
Не аккуратная схема подключения	-1
Не читаемый код	-1
Общие мелкие недочеты в коде (не все показания компонентов	-1-3
корректно обработаны)	
Не корректный вывод ответа в монитор последовательного порта	-1-2
Не компилируется код	-1
Код задания написан на языке Scratch	-3
Заимствование чужой работы	-20

Решение: Схема устройства



Решение: Код программы

```
1 #include <Servo.h>
                                                                                                             if(sens_index == sens_max_array)
 3 int pin_leds[5] = {13, 12, 11, 10, 9};
4 int pin_sw 1 = 6;
5 int pin_sw 2 = 7;
6 int pin_sens = 8;
                                                                                                               sens_index = 0;
loop_index = true;
                                                                                                   82
83
84
85
86
87
88
89
90
91
92
93
94
95
96
97
98
99
                                                                                                            int sens_buffer = readUltrasonicDistance(pin_sens);
if(sw_2_data == 0)
 8 const int sens_max_array = 30;
8 const int sens max_array = 30;
9 int sens_data[sens_max_array];
10 int sens index = 0;
11 int pin_servo = 3;
12 int servo_pos = 90;
13 bool servo_dir = false;
14 bool loop_index = false;
15 double aver_data = 0;
16
                                                                                                               sens_data[sens_index] = sens_buffer;
                                                                                                               delay(50);
                                                                                                             if (sw 2 data == 1)
16
17 Servo servo;
                                                                                                               int index_buffer = sens_index --;
if(index_buffer < 0)</pre>
18
19 void setup()
                                                                                                                  index_buffer = sens_max_array - 1;
                                                                                                               int diap = sens_data[sens_index] > sens_data[index_buffer]; if(diap > -5 && diap < 5)
      for(int i = 0; i < 5; i ++)
       pinMode(pin_leds[i], OUTPUT);
}
                                                                                                              {
    sens_data[sens_index] = readUltrasonicDistance(pin_sens);
                                                                                                   101
102
103
104
105
106
107
108
109
110
111
112
113
114
115
116
117
118
119
120
121
122
                                                                                                                 delay(50);
      pinMode(pin_sw_1, INPUT);
pinMode(pin_sw_2, INPUT);
                                                                                                              for(int i = 0; i < 5; i++)
      servo.attach(pin_servo);
                                                                                                                  digitalWrite(pin_leds[i], LOW);
32 Serial.begin(9600);
33 }
34
                                                                                                               if(sens_buffer < 20)
    int readUltrasonicDistance(int pin)
                                                                                                                  digitalWrite(pin_leds[0], LOW);
       pinMode(pin, OUTPUT);
digitalWrite(pin, LOW);
                                                                                                               else if(sens_buffer > 20 && sens_buffer < 50)
       delayMicroseconds(2):
       delayMicroseconds(2);
digitalWrite(pin, HIGH);
delayMicroseconds(10);
digitalWrite(pin, LOW);
pinMode(pin, INPUT);
return 0.01723 * pulseIn(pin, HIGH);
                                                                                                                  digitalWrite(pin_leds[1], LOW);
                                                                                                               else if(sens_buffer > 50 && sens_buffer < 100)
                                                                                                                  digitalWrite(pin_leds[2], LOW);
                                                                                                                else if(sens_buffer > 100 && sens_buffer < 150)
                                                                                                   123
124
125
126
127
128
129
130
131
132
133
134
135
136
47 void loop()
48 {
49 int sw_1_c
                                                                                                                 digitalWrite(pin_leds[3], LOW);
      int sw_1_data = digitalRead(pin_sw_1);
int sw_2_data = digitalRead(pin_sw_2);
                                                                                                               else if(sens_buffer > 150)
                                                                                                                  digitalWrite(pin_leds[4], LOW);
        if(sw_1_data == 0)
           servo.write(90);
                                                                                                             if(sens_index >=5)
                                                                                                               aver_data = 0;
if(!loop_index)
           if(!servo_dir)
             servo_pos = servo_pos + 10;
                                                                                                   138
139
140
141
                                                                                                                  for(int i = 0; i < sens_index; i ++)
           else
                                                                                                                     aver_data = aver_data + sens_data[i];
             servo_pos = servo_pos - 10;
                                                                                                   142
143
144
145
                                                                                                                   aver_data = aver_data / (sens_index-1);
           servo.write(servo_pos);
                                                                                                               else
         if(servo_pos == 180 && !servo_dir)
                                                                                                   146
147
148
                                                                                                                   for(int i = 0; i < sens_max_array; i ++)
69
70
71
72
73
74
75
76
          servo_dir = true;
                                                                                                                    aver_data = aver_data + sens_data[i];
                                                                                                                  aver_data = aver_data / sens_max_array;
          if(servo pos == 0 && servo dir)
                                                                                                               Serial.print ("aver = "); Serial.println(aver_data);
             servo_dir = false;
```