

№ п/п	Верный ответ
1.	в
2.	в
3.	а
4.	б, г
5.	б
6.	а
7.	г
8.	в
9.	б
10.	б
11.	б
12.	255
13.	а
14.	8
15.	<pre>void setup () { Serial.begin(9600); Serial.print("Hello, World!");}</pre>
16.	<pre>//если буфер не пустой //записать в переменную in_data введенное значение с клавиатуры //вывести значение переменной</pre>
17.	Функция delay() полностью останавливает работу микроконтроллера. Функция millis() лишена этого недостатка.
18.	программы выводит в мониторе порта Button pressed, когда кнопка нажата и Button released, когда не нажата.
19.	<pre>for (byte Pin = 0; Pin < 10; Pin++) { pinMode(ledPins[Pin], 1);}</pre>
20.	<pre>while (r<255) {r++; delay(5); analogWrite(rgb_r, r);} while (g<255) {g++; delay(5); analogWrite(rgb_g, g);} while (r>0) {r--; delay(5); analogWrite(rgb_r, r);} while (b<255) {b++; delay(5); analogWrite(rgb_b, b);} while (g>0) {g--; delay(5); analogWrite(rgb_g, g);} while (r<255) {r++; delay(5); analogWrite(rgb_r, r);}</pre>

Критерии оценивания кейс-задания:

- описание робота говорит о понимании обучающимся основных принципов робототехники – 1 балл;
- описание робота говорит о понимании обучающимся законов механики – 1 балл;
- грамотно составлено алгоритм действий робота – 1 балл;
- выявлена способность придумывать оригинальные идеи – 1 балл;
- обучающийся выполнил эскиз, дающий представление о внешнем виде робота – 1 балл.