



Методы управления многоагентными робототехническими системами.ТИ

- 1 Что такое многоагентная система (MAS)?
- 2 Какая из перечисленных характеристик не является основной для MAS?
- 3 Что означает “автономность” агента в MAS?
- 4 Что подразумевается под “взаимодействием” агентов в MAS?
- 5 Какое преимущество дает децентрализация в MAS?
- 6 Что такое адаптивность в контексте MAS?
- 7 Какой элемент не входит в состав типичной робототехнической системы?
- 8 Что такое сенсор в робототехнической системе?
- 9 Какую роль играют актуаторы в робототехнической системе?
- 10 Какое преимущество дает использование многоагентного подхода в робототехнике для задач поиска и спасения?
- 11 Какой недостаток может возникнуть при использовании MAS в робототехнике?
- 12 Примером применения MAS в робототехнике является...
- 13 Что может служить причиной конфликтов между агентами в MAS?
- 14 Что является ключевым фактором успеха в разработке эффективной MAS для робототехники?
- 15 Как можно обеспечить отказоустойчивость в многоагентной робототехнической системе?
- 16 Какая из областей не является типичным применением многоагентных робототехнических систем?
- 17 В чем разница между роботом и агентом?



- 18) Какая из коммуникационных архитектур наиболее подходит для MAS, где важна устойчивость к отказам?
- 19) Что такое “эмерджентное поведение” в MAS?
- 20) В какой ситуации многоагентный подход не является лучшим решением в робототехнике?
- 21) Что определяет архитектура управления в многоагентной системе?
- 22) Какая характеристика является основной для централизованного управления?
- 23) В чем главный недостаток централизованного управления?
- 24) Какой пример иллюстрирует централизованное управление в робототехнике?
- 25) Какая характеристика является основной для децентрализованного управления?
- 26) В чем главное преимущество децентрализованного управления?
- 27) Какой пример иллюстрирует децентрализованное управление в робототехнике?
- 28) Что такое гибридное управление?
- 29) Какой принцип может лежать в основе гибридной архитектуры управления?
- 30) Что такое архитектура “лидер-ведомый”?
- 31) В какой архитектуре управления легче обеспечить глобальную оптимизацию?
- 32) Какая архитектура управления наиболее устойчива к потере связи между агентами?
- 33) Что такое масштабируемость архитектуры управления?
- 34) Что такое надежность архитектуры управления?
- 35) Что такое диспетчеризация в контексте MAS?
- 36) Какой алгоритм диспетчеризации предполагает “торги” агентов за задачи?





- 37) Что такое координатор в MAS?
- 38) Какая архитектура управления может переключаться между централизованным и децентрализованным режимами?
- 39) При увеличении количества агентов в системе, какая архитектура управления, скорее всего, потребует наибольшей вычислительной мощности от центрального контроллера?
- 40) В какой ситуации децентрализованное управление может быть менее эффективным, чем централизованное?
- 41) Что является основной целью координации в многоагентной системе?
- 42) Какой метод согласования предполагает обмен предложениями и аргументами?
- 43) Какой метод согласования используется для распределения ресурсов, предлагая “ставки”?
- 44) Что определяет победителя аукциона?
- 45) Какой метод согласования предполагает выбор варианта большинством голосов?
- 46) Что такое распределение задач в MAS?
- 47) Какой алгоритм можно использовать для распределения задач?
- 48) Что такое планирование пути в многоагентной среде?
- 49) Что такое коммуникация в MAS?
- 50) Какой протокол связи можно использовать в MAS?
- 51) Какие коммуникационные ограничения могут возникнуть в MAS?
- 52) Какое действие является примером кооперативного поведения агентов?
- 53) Какой алгоритм чаще всего используется для планирования пути в динамической среде?
- 54) Как можно снизить вероятность возникновения конфликтов между агентами?





- 55) Что является ключевым фактором для эффективной координации и сотрудничества в MAS?
- 56) Что такое алгоритм принятия решений для агента?
- 57) Какой алгоритм используется для поиска кратчайшего пути на графе?
- 58) Какой алгоритм используется для планирования последовательности действий?
- 59) Что такое машинное обучение?
- 60) Какой тип машинного обучения предполагает получение награды или штрафа за действия?
- 61) Что такое моделирование в контексте разработки MAS?
- 62) Что такое симуляция?
- 63) Что такое ROS (Robot Operating System)?
- 64) Что является основным элементом архитектуры ROS?
- 65) Что такое Gazebo?
- 66) С каким фреймворком часто интегрируется Gazebo?
- 67) Какой язык программирования часто используется для разработки в ROS?
- 68) Какой язык программирования подходит для разработки высокопроизводительных систем управления роботами?
- 69) Какой фреймворк предназначен для разработки многоагентных систем на языке Java?
- 70) Какой фреймворк предназначен для моделирования и симуляции многоагентных систем с возможностью визуализации?
- 71) Что такое тестирование в разработке MAS?
- 72) Что такое отладка в разработке MAS?
- 73) Что такое верификация в контексте разработки MAS?





74

Что такое валидация в контексте разработки MAS?

Самый быстрый способ связи — мессенджер (кликни по иконке, и диалог откроется)



WhatsApp



Telegram



Max

Help@disynergy.ru | +7 (924) 305-23-08