



Моделирование и программирование интеллектуальных роботов.ти

- 1) Что из перечисленного является компонентом программного обеспечения интеллектуального робота?
- 2) Что из перечисленного называют “интеллектуальным роботом”?
- 3) Какой из перечисленных типов сенсора используется для измерения расстояния до объекта?
- 4) Что из перечисленного называют “представлением знаний” в контексте робототехники?
- 5) Какой из перечисленных методов представления знаний использует узлы и связи для описания отношений между концепциями?
- 6) Что из перечисленного называют онтологией в робототехнике?
- 7) Какую из перечисленных функций выполняет гироскоп в работе?
- 8) Что из перечисленного называют “актуатором” в работе?
- 9) Какой из перечисленных примеров не является типом сенсора?
- 10) Что из перечисленного позволяет роботу понимать окружающую среду?
- 11) Что из перечисленного называют "SLAM"?
- 12) Какой из перечисленных типов представления знаний чаще всего используется в системах навигации роботов?
- 13) Что из перечисленного является примером данных, получаемых с сенсора?
- 14) Для чего используются фреймы в представлении знаний?
- 15) Какая из перечисленных основных задач онтологий в робототехнике?
- 16) Какие из перечисленных преимуществ имеет использование лидара?
- 17) Какие из перечисленных задач включает в себя планирование траектории робота?



- 18) Что из перечисленного называют кинематической моделью робота?
- 19) Что из перечисленного называют прямой кинематической задачей?
- 20) Что из перечисленного называют обратной кинематической задачей?
- 21) Что из перечисленного называют аббревиатурой «SLAM»?
- 22) Для чего используется алгоритм «SLAM»?
- 23) Какие из перечисленных платформ используются для моделирования роботов?
- 24) Какая из перечисленных задач решается с помощью обратной кинематики?
- 25) Какая из перечисленных задач решается с помощью прямой кинематики?
- 26) Что из перечисленного позволяет Gazebo?
- 27) Что из перечисленного называют «кинематической цепью»?
- 28) Что из перечисленного позволяет «Webots»?
- 29) Какой из перечисленных типов информации обычно хранится в карте занятости?
- 30) Что из перечисленного называют «суставом» в кинематической модели?
- 31) Что из перечисленного является основной задачей планирования движений робота?
- 32) Что из перечисленного называют алгоритмом A*?
- 33) Что из перечисленного называют алгоритмом RRT (Rapidly-exploring Random Tree)?
- 34) Что из перечисленного называется иерархическим планированием?
- 35) Какие из перечисленных методов используются для принятия решений в условиях неопределенности?
- 36) Что называют машинным обучением с подкреплением (Reinforcement Learning)?





- 37) Какие из перечисленных алгоритмов являются алгоритмами планирования пути?
- 38) Что из перечисленного используется в алгоритме A* для выбора следующей точки?
- 39) Что из перечисленного позволяют делать марковские процессы принятия решений?
- 40) Что называют эвристической функцией в алгоритме «A*»?
- 41) Какие из перечисленных компонентов включает в себя Reinforcement Learning?
- 42) Какие из перечисленных целей являются планированием движений робота?
- 43) Какие из перечисленных параметров учитываются при планировании пути?
- 44) Что из перечисленного позволяет Байесовская сеть?
- 45) Какие из перечисленных языков программирования чаще всего используются для разработки робототехнического ПО?
- 46) Какие из перечисленных основных компонентов входят в состав ROS?
- 47) Какие этические вопросы возникают в связи с развитием интеллектуальных роботов?
- 48) Для чего предназначен пакет (пакет) в «ROS»?
- 49) Что называют "сервисом" (service) в «ROS»?
- 50) Что из перечисленного является примером «HRI»?
- 51) Какие из перечисленных проблем связаны с этикой робототехники?
- 52) Какие из перечисленных задач решает ROS?
- 53) Какие из перечисленных основных понятий ROS используются для обмена данными между узлами?
- 54) Что называют "действием" (action) в ROS?
- 55) Какие из перечисленных элементов содержит архитектура ПО интеллектуального робота?