1. Задачи компьютерного зрения и их краткое описание
2. Приёмы улучшения распознавания изображения
3. Дайте определение манипуляционному роботу.
4. Дайте развернутое определение динамической модели.
5. Дайте определение числу степеней свободы.
6. Дайте определения обобщённой координате и обобщённой силе.
7. Приведите постановку и примеры решения прямой и обратной задач кинематики робота.
8. Подзадачи управления движением роботов
9. Как и для чего производят юстировку робота
10. С какими проблемами обработки изображений вы столкнулись при работе с металлами?
11. Какие методики предобработки применяются при работе с градиентными изображениями в оттенках серого?
12. На какие две большие группы делятся роботы? К каждой группе приведите примеры видов роботов.
13. Что обязательно входит и что может входить в состав РТК?
14. Какие задачи стоят при реализации РТК?
15. Опишите структуру РТК.
16. Опишите структуру системы технического зрения и назначение входящих в неё элементов.
17. Приведите примеры систем ввода информации кроме систем технического зрения (что-то там про очувствление может быть)
18. Что такое следящая система управление РТК?
19. Дайте определение манипуляционному роботу.
20. Дайте развернутое определение динамической модели.
21. Дайте определение числу степеней свободы.
22. Дайте определения обобщённой координате и обобщённой силе.
23. Приведите постановку и примеры решения прямой и обратной задач кинематики робота.
24. Подзадачи управления движением роботов
25. Как и для чего производят юстировку робота