

Документ подписан простой электронной подписью Информация о владельце: ФИО: Таскаев Сергей Валерьевич Должность: Ректор Дата подписания: 04.06.2025 12:28:49 Уникальный программный ключ: 04c19ed8bfb98f3b6cb77a486b9a8788b8322323	МИНОБРАЗОВАНИЯ И НАУКИ РОССИИ Федеральное государственное бюджетное образовательное учреждение высшего образования «Челябинский государственный университет» (ФГБОУ ВО «ЧелГУ»)	Рабочая программа дисциплины "Основы мобильных роботов" по направлению подготовки (специальности) 02.04.02 «Фундаментальная информатика и информационные технологии» направленности (профилю) Робототехника ФГБОУ ВО «ЧелГУ»	стр. 1
--	--	--	--------

Рабочая программа дисциплины (модуля)*

Основы мобильных роботов

Направление подготовки (специальность)

02.04.02 Фундаментальная информатика и информационные технологии

Направленность (профиль)

Робототехника

Присваиваемая квалификация (степень)

магистр

Форма обучения

очная

Год(ы) набора 2025

*Рабочая программа дисциплины (модуля) адаптирована для инклюзивного обучения инвалидов и лиц с ограниченными возможностями здоровья

Челябинск 2025 г.



Содержание

1. Цели освоения дисциплины
2. Место дисциплины в структуре ОПОП
3. Компетенции обучающегося, формируемые в результате освоения дисциплины (модуля)
4. Объем дисциплины (модуля)
5. Структура и содержание дисциплины (модуля)
6. Фонд оценочных средств
 - 6.1. Перечень видов оценочных средств
 - 6.2. Типовые контрольные задания и иные материалы для текущей аттестации
 - 6.3. Типовые контрольные вопросы и задания для промежуточной аттестации
 - 6.4. Критерии оценивания
7. Учебно-методическое и информационное обеспечение дисциплины (модуля)
 - 7.1. Рекомендуемая литература
 - 7.2. Перечень ресурсов информационно-телекоммуникационной сети "Интернет"
 - 7.3. Перечень информационных технологий
8. Материально-техническое обеспечение дисциплины (модуля)
9. Методические указания для обучающихся по освоению дисциплины (модуля)
10. Специальные условия освоения дисциплины обучающимися с инвалидностью и ограниченными возможностями здоровья



1. ЦЕЛИ ОСВОЕНИЯ ДИСЦИПЛИНЫ

Результаты изучения дисциплины направлены на достижение следующих индикаторов:

ПК-2.1. Демонстрирует знание методов формальной логики, методов решения вариационных задач, методов искусственного интеллекта, нечеткой логики, методов спектрального анализа сигналов, искусственных нейронных сетей.

ПК-2.2. Демонстрирует умения составлять математические модели робототехнических систем, их подсистем, включая информационно-сенсорные, с применением комплекса методов; применять методы и средства математического моделирования при выполнении научно-исследовательских или информационно-технологических проектов в области обработки информации в робототехнических системах.

ПК-2.3. Имеет практический опыт разработки математических моделей робототехнических систем.

ПК-3.1. Демонстрирует знание имеющихся программных пакетов и нового программного обеспечения, необходимого для обработки информации в робототехнических системах, а также для их проектирования; методов проектирования и разработки программного обеспечения, необходимого для обработки информации в робототехнических системах.

ПК-3.2. Демонстрирует умения проектировать и разрабатывать программное обеспечение, необходимое для обработки информации в робототехнических системах; применять методы и средства информационных технологий при выполнении научно-исследовательских или информационно-технологических проектов в области обработки информации в робототехнических системах.

ПК-3.3. Имеет навыки разработки программного обеспечения, необходимого для обработки информации в робототехнических системах.

2. МЕСТО ДИСЦИПЛИНЫ В СТРУКТУРЕ ОПОП

Цикл (раздел) ОПОП: Б1.В.05

2.1 Требования к предварительной подготовке обучающегося:

Методы искусственного интеллекта

Основы робототехники

Программное обеспечение робототехнических систем

2.2 Дисциплины и практики, для которых освоение данной дисциплины (модуля) необходимо как предшествующее:

Подготовка к процедуре защиты и защита выпускной квалификационной работы

Управление робототехническими системами

3. КОМПЕТЕНЦИИ ОБУЧАЮЩЕГОСЯ, ФОРМИРУЕМЫЕ В РЕЗУЛЬТАТЕ ОСВОЕНИЯ ДИСЦИПЛИНЫ (МОДУЛЯ)

ПК-2: Способность применять методы математического моделирования при исследованиях и информационно-технологических разработках робототехнических систем, их подсистем, включая информационно-сенсорные

Знать:

математические и алгоритмические основы теории мобильных роботов.

Уметь:

применять методы и средства математического моделирования при выполнении научно-исследовательских или информационно-технологических проектов в области обработки информации в робототехнических системах.

Владеть:

навыками разработки математических моделей робототехнических систем.

ПК-3: Способность применять методы и средства информационных технологий при исследованиях и информационно-технологических разработках робототехнических систем, их подсистем, включая информационно-сенсорные

Знать:

имеющиеся программные пакеты, необходимые для обработки информации в робототехнических системах, а также для их проектирования; методы проектирования и разработки программного обеспечения, необходимого для обработки информации в робототехнических системах.



Уметь:

проектировать и разрабатывать программное обеспечение, необходимое для обработки информации в робототехнических системах; применять методы и средства информационных технологий при выполнении научно-исследовательских или информационно-технологических проектов в области обработки информации в робототехнических системах.

Владеть:

навыком разработки программного обеспечения, необходимого для обработки информации в робототехнических системах.

В результате освоения дисциплины обучающийся должен

3.1	Знать:
3.1.1	- математические и алгоритмические основы теории мобильных роботов;
3.1.2	- имеющиеся программные пакеты, необходимые для обработки информации в робототехнических системах, а также для их проектирования; методы проектирования и разработки программного обеспечения, необходимого для обработки информации в робототехнических системах.
3.2	Уметь:
3.2.1	- применять методы и средства математического моделирования при выполнении научно-исследовательских или информационно-технологических проектов в области обработки информации в робототехнических системах;
3.2.2	- проектировать и разрабатывать программное обеспечение, необходимое для обработки информации в робототехнических системах; применять методы и средства информационных технологий при выполнении научно-исследовательских или информационно-технологических проектов в области обработки информации в робототехнических системах.
3.3	Владеть:
3.3.1	- разработки математических моделей робототехнических систем;
3.3.2	- разработки программного обеспечения, необходимого для обработки информации в робототехнических системах.

4. ОБЪЕМ ДИСЦИПЛИНЫ (МОДУЛЯ)

Общая трудоемкость	6 ЗЕТ
Часов по учебному плану : 216	Виды контроля в семестрах: экзамены 3
в том числе :	
аудиторные занятия : 32	
самостоятельная работа : 149,6	
часов на контроль : 27	
контактная работа: 39,4	
ИКР: 7,4	

5. СТРУКТУРА И СОДЕРЖАНИЕ ДИСЦИПЛИНЫ (МОДУЛЯ)

Код занятия	Наименование разделов и тем /вид занятия/	Семестр / Курс	Часов	Литература
Раздел 1. Введение в робототехнику				
1.1	Введение в робототехнику. История развития робототехники. Классификации роботов. Современные технологии в робототехнике /Лек/	3	2	Л1.1 Л1.2 Л1.3Л2.1 Л2.2 Л2.3 Э1
1.2	Введение в робототехнику. История развития робототехники. Классификации роботов. Современные технологии в робототехнике /Лаб/	3	2	Л1.1 Л1.2 Л1.3Л2.1 Л2.2 Л2.3
1.3	Введение в робототехнику. История развития робототехники. Классификации роботов. Современные технологии в робототехнике. /Ср/	3	17	Л1.1 Л1.2 Л1.3Л2.1 Л2.2 Л2.3 Э1



Раздел 2. Теоретические основы робототехники				
2.1	Основы робототехники, базирующиеся на механике, электронике и информатике /Лек/	3	2	Л1.1 Л1.2 Л1.3Л2.1 Л2.2 Л2.3 Э1
2.2	Основы робототехники, базирующиеся на механике, электронике и информатике /Лаб/	3	2	Л1.1 Л1.2 Л1.3Л2.1 Л2.2 Л2.3 Э1
2.3	Основы робототехники, базирующиеся на механике, электронике и информатике /Ср/	3	17	Л1.1 Л1.2 Л1.3Л2.1 Л2.2 Л2.3 Э1
Раздел 3. Физические основы робототехники				
3.1	Физические основы робототехники /Лек/	3	2	Л1.1 Л1.2 Л1.3Л2.1 Л2.2 Л2.3
3.2	Физические основы робототехники /Лаб/	3	2	Л1.1 Л1.2 Л1.3Л2.1 Л2.2 Л2.3
3.3	Физические основы робототехники /Ср/	3	17	Л1.1 Л1.2 Л1.3Л2.1 Л2.2 Л2.3
Раздел 4. Информация, информационные процессы в моделировании				
4.1	Системный подход в моделировании. Информационные модели и системы. Классификация информационных моделей. Системный подход к проектированию и разработке информационных технологий в робототехнике /Лек/	3	2	Л1.1 Л1.2 Л1.3Л2.1 Л2.2 Л2.3 Э1
4.2	Системный подход в моделировании. Информационные модели и системы. Классификация информационных моделей. Системный подход к проектированию и разработке информационных технологий в робототехнике /Лаб/	3	2	Л1.1 Л1.2 Л1.3Л2.1 Л2.2 Л2.3 Э1
4.3	Системный подход в моделировании. Информационные модели и системы. Классификация информационных моделей. Системный подход к проектированию и разработке информационных технологий в робототехнике /Ср/	3	17	Л1.1 Л1.2 Л1.3Л2.1 Л2.2 Л2.3 Э1
Раздел 5. Основы конструирования				
5.1	Конструкция. Основные свойства конструкции при ее построении. Типовые соединения деталей /Лек/	3	2	Л1.1 Л1.2 Л1.3Л2.1 Л2.2 Л2.3
5.2	Конструкция. Основные свойства конструкции при ее построении. Типовые соединения деталей /Лаб/	3	2	Л1.1 Л1.2 Л1.3Л2.1 Л2.2 Л2.3
5.3	Конструкция. Основные свойства конструкции при ее построении. Типовые соединения деталей /Ср/	3	17	Л1.1 Л1.2 Л1.3Л2.1 Л2.2 Л2.3
Раздел 6. Основы мобильных роботов				
6.1	Основы мобильных роботов /Лек/	3	2	Л1.1 Л1.2 Л1.3Л2.1 Л2.2 Л2.3
6.2	Основы мобильных роботов /Лаб/	3	2	Л1.1 Л1.2 Л1.3Л2.1 Л2.2 Л2.3



6.3	Основы мобильных роботов /Ср/	3	17	Л1.1 Л1.2 Л1.3Л2.1 Л2.2 Л2.3
Раздел 7. Алгоритмизация				
7.1	Алгоритмизация /Лек/	3	2	Л1.1 Л1.2 Л1.3Л2.1 Л2.2 Л2.3
7.2	Алгоритмизация /Лаб/	3	2	Л1.1 Л1.2 Л1.3Л2.1 Л2.2 Л2.3
7.3	Алгоритмизация /Ср/	3	17	Л1.1 Л1.2 Л1.3Л2.1 Л2.2 Л2.3
Раздел 8. Программирование мобильных роботов				
8.1	Программирование мобильных роботов /Лек/	3	1	Л1.1 Л1.2 Л1.3Л2.1 Л2.2 Л2.3
8.2	Программирование мобильных роботов /Лаб/	3	1	Л1.1 Л1.2 Л1.3Л2.1 Л2.2 Л2.3
8.3	Программирование мобильных роботов /Ср/	3	13,6	Л1.1 Л1.2 Л1.3Л2.1 Л2.2 Л2.3
Раздел 9. Решение прикладных задач				
9.1	Решение прикладных задач /Лек/	3	1	Л1.1 Л1.2 Л1.3Л2.1 Л2.2 Л2.3 Э1
9.2	Решение прикладных задач /Лаб/	3	1	Л1.1 Л1.2 Л1.3Л2.1 Л2.2 Л2.3 Э1
9.3	Решение прикладных задач /Ср/	3	17	Л1.1 Л1.2 Л1.3Л2.1 Л2.2 Л2.3 Э1
9.4	/ИКР/	3	7,4	Л1.1 Л1.2 Л1.3Л2.1 Л2.2 Л2.3

6. ФОНД ОЦЕНОЧНЫХ СРЕДСТВ

6.1. Перечень видов оценочных средств

Тест
Реферат

6.2. Типовые контрольные задания и иные материалы для текущей аттестации

Комплект вопросов теста представлен в приложении

6.3. Типовые контрольные вопросы и задания для промежуточной аттестации

Список тем рефератов

1. Современные модели роботов- манипуляторов ведущих мировых производителей.
2. Роботы манипуляторы, производимые в России. Их характеристики и применение.
3. Беспилотные наземные платформы, производимые в России (кроме автомобилей).
4. Программное обеспечение беспилотных автомобилей.
5. Сенсоры роботов- манипуляторов и их применение.
6. Свободное программное обеспечение для робототехники.
7. Сенсоры и аппаратное обеспечение беспилотных автомобилей.



8. Применение роботов в строительстве.

6.4. Критерии оценивания

Тест формируется в системе электронного обучения MOODLE. Максимальный балл за тест — 20 баллов.

Оценка	Отлично/зачтено	Хорошо/зачтено	Удовлетворительно/зачтено	Неудовлетворительно/не зачтено
Баллы	20-18 баллов	17-15 баллов	14-10 балл	9-0 баллов

Максимальный балл за реферат— 20 баллов.

Оценка	Отлично/зачтено	Хорошо/зачтено	Удовлетворительно/зачтено	Неудовлетворительно/не зачтено
Баллы	20-18 баллов	17-15 баллов	14-10 балл	9-0 баллов

При подведении итогов учитываются результаты текущей аттестации. Полученные за текущую аттестацию баллы суммируются с баллами, полученными за каждый этап при прохождении промежуточной аттестации:

0-49 баллов - неудовлетворительно (2);

50-69 баллов - удовлетворительно (3);

70-90 баллов - хорошо (4);

91-100 баллов - отлично (5).

7. УЧЕБНО-МЕТОДИЧЕСКОЕ И ИНФОРМАЦИОННОЕ ОБЕСПЕЧЕНИЕ ДИСЦИПЛИНЫ (МОДУЛЯ)

7.1. Рекомендуемая литература

7.1.1. Основная литература

	Авторы,	Заглавие	Издательство,	Ресурс
Л1.1	Старовойтов Е.И.	Управление мобильными роботами и робототехническими системами: учебник (https://book.ru/book/938230)	Москва : КноРус, 2021	ЭБС
Л1.2	Титенок А.В.	Основы робототехники: учебное пособие (https://znanium.com/catalog/document?id=417413)	Вологда : Инфра- Инженерия, 2022	ЭБС
Л1.3	Шишмарев В.Ю.	Роботизированные системы и их промышленное применение: учебник (https://book.ru/book/949263)	Москва : КноРус, 2023	ЭБС

7.1.2. Дополнительная литература

	Авторы,	Заглавие	Издательство,	Ресурс
Л2.1	Афонин В. Л., Макушкин В. А.	Интеллектуальные робототехнические системы: курс лекций: курс лекций (https://biblioclub.ru/index.php?page=book&id=232978)	Москва : Интернет- Университет Информационных Технологий (ИНТУИТ), 2005	ЭБС
Л2.2	Амелин К. С., Амелина Н. О., Граничин О. Н., Кияев В. И.	Разработка приложений для мобильных интеллектуальных систем на платформе Intel Atom: курс лекций (https://biblioclub.ru/index.php?page=book&id=428785)	Москва : Национальный Открытый Университет «ИНТУИТ», 2016	ЭБС
Л2.3	Вагин В.Н., Головина Е.Ю., Загорянская А.А., Фомина М.В., Поспелов Д. А.	Достоверный и правдоподобный вывод в интеллектуальных системах: учебное пособие (https://znanium.com/catalog/document?id=82613)	Москва : Издательская фирма "Физико- математическая литература" (Ф ИЗМАТЛИТ), 2008	ЭБС



7.2. Перечень ресурсов информационно-телекоммуникационной сети "Интернет"

Э1	Единое окно доступа к информационным ресурсам [Электронный ресурс] : сайт / ФГАУ ГНИИ ИТТ «Информика». – Москва, 2005 – . – URL: http://window.edu.ru/ . http://window.edu.ru/
----	--

7.3 Перечень информационных технологий

7.3.1 Программное обеспечение

LMS Moodle

Adobe Reader

Java

Python

Ubuntu Linux

Arduino IDE

Open Project

OpenOffice

7.3.2 Профессиональные базы данных и информационно-справочные системы

eLIBRARY.RU : научная электронная библиотека : сайт. – Москва, 2000 – . – URL: <https://elibrary.ru>. – Режим доступа: для зарегистрир. пользователей. – Текст : электронный

Национальная электронная библиотека (НЭБ) : объединенный электронный каталог фондов российских библиотек : сайт. – URL: <http://нэб.рф>. – Режим доступа: из читальных залов библиотеки ЧелГУ. – Текст : электронный.

Президентская библиотека : электронная национальная библиотека : сайт / ФГБУ Президентская библиотека имени Б. Н. Ельцина. – СанктПетербург, 2009 – . – URL: <https://www.prlib.ru/>. – Текст : электронный.

WebofScience : мультидисциплинарная реферативная база данных / компания ThomsonReuters. - URL: <https://apps.webofknowledge.com>. – Режим доступа: для зарегистрир. пользователей ЧелГУ. – Текст : электронный.

8. МАТЕРИАЛЬНО-ТЕХНИЧЕСКОЕ ОБЕСПЕЧЕНИЕ ДИСЦИПЛИНЫ (МОДУЛЯ)

Для реализации дисциплины используются учебные аудитории для проведения занятий лекционного типа, лабораторных занятий, групповых и индивидуальных консультаций, текущего контроля и промежуточной аттестации, а также помещения для самостоятельной работы.

Учебные аудитории укомплектованы специализированной мебелью.

Для проведения занятий лекционного типа используется переносное и / или стационарное мультимедийное оборудование (экран, ноутбук или десктоп, проектор).

Для обеспечения тематической иллюстрации занятий лекционного типа в образовательном процессе используются цифровые образовательные ресурсы (мультимедийные презентации по всем темам программы).

Для проведения лабораторных работ и самостоятельной работы используется компьютерный класс, объединённых в локальную компьютерную сеть с выходом в Интернет и доступом в электронную информационно-образовательную среду университета, с установленным программным обеспечением.

При изучении дисциплины используется программное обеспечение, указанное в п. 7.3.1.

9. МЕТОДИЧЕСКИЕ УКАЗАНИЯ ДЛЯ ОБУЧАЮЩИХСЯ ПО ОСВОЕНИЮ ДИСЦИПЛИНЫ (МОДУЛЯ)

Учебный курс строится таким образом, чтобы способствовать созданию у обучающегося понятийно–теоретической базы, развитию умения практического решения задач, умения работать со справочной литературой.

Для успешного усвоения материала студенту необходимо получить достаточное количество баллов по следующим формам обучения:

1. Лекционная форма, которая предполагает посещение лекций.
2. Практическая форма занятий предполагает выполнение лабораторных работ, использование справочной литературы.
3. Самостоятельная форма работы предполагает изучение теоретических вопросов, выполнение практических заданий. Для их выполнения обучающемуся необходимо использование и изучение литературы по заданной теме.

Примеры практических и самостоятельных заданий, образцы вопросов к зачету прилагаются в разделе ФОС.



При обучении лиц с ограниченными возможностями здоровья электронное обучение, дистанционные образовательные технологии предусматривают возможность приема-передачи информации в доступных для них формах.

Реализация дисциплины с применением электронного обучения, дистанционных образовательных технологий (далее – ЭО, ДОТ) осуществляется на основании «Положения о реализации основных и дополнительных образовательных программ с применением электронного обучения и дистанционных образовательных технологий в федеральном государственном бюджетном образовательном учреждении высшего образования «Челябинский государственный университет», «Положения о порядке зачета обучающимися по основным профессиональным образовательным программам высшего образования в ФГБОУ ВО «ЧелГУ» результатов освоения в организациях, осуществляющих образовательную деятельность, учебных предметов, курсов, дисциплин (модулей), практик, дополнительных образовательных программ» посредством электронной информационно-образовательной среды ФГБОУ ВО «ЧелГУ». В исключительных случаях (форс-мажор и т.п.) при реализации образовательной деятельности с применением ЭО, ДОТ могут применяться компоненты, не входящие в перечень электронной информационно-образовательной среды.

10. СПЕЦИАЛЬНЫЕ УСЛОВИЯ ОСВОЕНИЯ ДИСЦИПЛИНЫ ОБУЧАЮЩИМИСЯ С ИНВАЛИДНОСТЬЮ И ОГРАНИЧЕННЫМИ ВОЗМОЖНОСТЯМИ ЗДОРОВЬЯ

Освоение дисциплины инвалидами и лицами с ограниченными возможностями здоровья осуществляется с использованием специальных технических средств и информационных технологий, предоставляемых Ресурсным учебно-методическим центром по обучению инвалидов и лиц с ограниченными возможностями здоровья ЧелГУ по запросу обучающегося (мобильные специальные технические средства для лиц с нарушениями зрения и с нарушением слуха, ассистивные информационные технологии).

При необходимости для обучающихся с нарушениями зрения на рабочих местах для проведения практических или лабораторных занятий устанавливается специальное программное обеспечение (программа речевой навигации, речевые синтезаторы, экранные лупы).

В учебные аудитории обеспечивается беспрепятственный доступ для обучающихся с инвалидностью и с ограниченными возможностями здоровья. В каждой аудитории, где обучаются инвалиды и лица с ограниченными возможностями здоровья, предусматривается соответствующее количество мест для обучающихся с учетом нарушений их здоровья.

Для освоения дисциплины инвалидам и лицам с ограниченными возможностями здоровья предоставляется доступ к печатным источникам, имеющимся в научной библиотеке ЧелГУ, с помощью специальных технических средств; доступ с помощью специальных технических и программных средств к электронным источникам, представленным в форме электронного документа в фонде научной библиотеки ЧелГУ или электронно-библиотечных системах.

Учебно-методические материалы для обучающихся из числа инвалидов и лиц с ограниченными возможностями здоровья предоставляются в формах, адаптированных к ограничениям их здоровья и особенностям восприятия информации.

Для инвалидов и лиц с ограниченными возможностями здоровья освоение дисциплины может быть частично или полностью осуществлено с использованием дистанционных образовательных технологий.

При проведении промежуточной аттестации по дисциплине обучающимся с инвалидностью и с ограниченными возможностями здоровья обеспечивается по их заявлению предоставление в доступной форме в зависимости от их индивидуальных особенностей инструкции о порядке проведения промежуточной аттестации, оценочных средств и возможности ответов на задания (письменно на бумаге, набор ответов на компьютере, письменно шрифтом Брайля, с использованием услуг ассистента, устно).

При проведении процедуры оценивания результатов обучения инвалидов и лиц с ограниченными возможностями здоровья предусматривается использование предоставленных ЧелГУ или собственных технических средств, необходимых им в связи с их индивидуальными особенностями. При необходимости инвалидам и лицам с ограниченными возможностями здоровья предоставляется дополнительное время для подготовки ответа на задания, процедура оценивания результатов обучения по дисциплине может проводиться в несколько этапов.

№ п/п	Формулировка вопроса	Варианты ответов (полужирным шрифтом – верные варианты)
	Какой тип трансмиссии мобильных роботов наиболее скоростной?	<ol style="list-style-type: none"> 1. Гусеничный 2. Шагающий 3. Колесный 4. Все одинаково
	Какой тип мобильных роботов наиболее распространен?	<ol style="list-style-type: none"> 1. Робот-спасатель 2. Межпланетный робот 3. Робот-пылесос 4. Глубоководный робот
	Какой метод используется в построении карты в мобильных роботах)?	<ol style="list-style-type: none"> 1. SLAM 2. SLACK 3. Наименьших квадратов 4. Пифагора
	Какие из перечисленных компаний являются производителями мобильных роботов?	<ol style="list-style-type: none"> 1. Бостон динамикс (США) 2. Андроидная техника (РФ, Магнитогорск) 3. Белаз (Беларусь) 4. Камаз (РФ) 5. Все вышеперечисленные
	Что из перечисленного является мобильным роботом с голосовым управлением?	<ol style="list-style-type: none"> 1. Яндекс Алиса 2. Яндекс Такси 3. Избушка на курьих ножках 4. Луноход
	Какой тип энергоносителя придает мобильным роботам наибольшую автономность?	<ol style="list-style-type: none"> 1. Электроэнергия в аккумуляторной батарее 2. Бензин 3. Маховик 4. Все одинаково
	Что из перечисленного не является мобильным роботом?	<ol style="list-style-type: none"> 1. Марсоход 2. Межпланетный зонд 3. Робот-пылесос 4. Квадрокоптер
	Какой расшифровывается аббревиатура SLAM, применяема в мобильной робототехнике?	<ol style="list-style-type: none"> 1. Source Live Audio Mixer 2. Simultaneous localization and mapping 3. Submarine-Launched Missile
	Какой двигатель позволит достичь наибольшей точности позиционирования?	<ol style="list-style-type: none"> 1. Паровой двигатель 2. Серводвигатель 3. Шаговый двигатель 4. Реактивный двигатель
	Какой тип сенсоров позволяет построить наиболее точную карту местности?	<ol style="list-style-type: none"> 1. Ультразвуковой 2. Лидар 3. Видеокамера 4. Емкостный

