

**ФЕДЕРАЛЬНОЕ ГОСУДАРСТВЕННОЕ БЮДЖЕТНОЕ ОБРАЗОВАТЕЛЬНОЕ
УЧРЕЖДЕНИЕ ВЫСШЕГО ОБРАЗОВАНИЯ
СТАВРОПОЛЬСКИЙ ГОСУДАРСТВЕННЫЙ АГРАРНЫЙ УНИВЕРСИТЕТ**

УТВЕРЖДАЮ

Директор/Декан
факультета цифровых технологий
Аникуев Сергей Викторович

«__» _____ 20__ г.

ФОНД ОЦЕНОЧНЫХ СРЕДСТВ (ОЦЕНОЧНЫХ МАТЕРИАЛОВ)

Б1.О.34 Основы робототехники

09.03.02 Информационные системы и технологии

Системы искусственного интеллекта

бакалавр

очная

1. Перечень планируемых результатов обучения по дисциплине, соотнесенных с планируемыми результатами освоения образовательной программы

Процесс изучения дисциплины направлен на формирование следующих компетенций ОП ВО и овладение следующими результатами обучения по дисциплине:

Код и наименование компетенции	Код и наименование индикатора достижения	Перечень планируемых результатов обучения по дисциплине
<p>ОПК-1 Способен применять естественнонаучные и общинженерные знания, методы математического анализа и моделирования, теоретического и экспериментального исследования в профессиональной деятельности</p>	<p>ОПК-1.1 Понимает основы математики, физики, вычислительной техники и программирования</p>	<p>знает</p> <ul style="list-style-type: none"> - Основные понятия и законы математики, необходимые для анализа и решения инженерных задач. - Основы теоретической механики, электродинамики, термодинамики и квантовой физики. - Принципы функционирования компьютеров и компьютерных сетей.
		<p>умеет</p> <ul style="list-style-type: none"> - Применять математический аппарат для анализа сложных технических систем. - Использовать физические модели для описания реальных явлений и объектов. - Проектировать и реализовывать программное обеспечение для автоматизации инженерных расчетов.
		<p>владеет навыками</p> <ul style="list-style-type: none"> - Навыками самостоятельного изучения новых технологий и методов программирования. - Способностью анализировать и интерпретировать результаты численных экспериментов. - Умением выбирать оптимальные методы и инструменты для реализации конкретных инженерных проектов.
<p>ОПК-1 Способен применять естественнонаучные и общинженерные знания, методы математического анализа и моделирования, теоретического и экспериментального исследования в профессиональной деятельности</p>	<p>ОПК-1.2 Решает стандартные профессиональные задачи с применением естественнонаучных и общинженерных знаний, методов математического анализа и моделирования</p>	<p>знает</p> <ul style="list-style-type: none"> - Теоретические основы естественных наук (математику, физику, химию и биологию) применительно к решению профессиональных задач. - Законы сохранения энергии, массы и импульса, принципы равновесия и устойчивости систем. - Типовые методы математического анализа функций одной и многих переменных, дифференциальных уравнений и теории вероятностей.
		<p>умеет</p> <ul style="list-style-type: none"> - Формулировать инженерные задачи и представлять их в математическом виде. - Анализировать сложные системы и процессы с использованием методов математического моделирования. - Выбирать адекватные математические модели и вычислительные алгоритмы для решения практических задач.
		<p>владеет навыками</p> <ul style="list-style-type: none"> - Методиками постановки и анализа инженерно-технических задач. - Инструментами компьютерной алгебры и статистического анализа. - Программами для численного моделирования и визуализации результатов.

	<p>знает</p> <ul style="list-style-type: none"> - Современный рынок отечественных и зарубежных ИТ-продуктов и инструментов. - Возможности и ограничения разных видов ПО и оборудования. - Особенности российского рынка программного обеспечения, требования к импортозамещению и поддержке национальных разработок.
	<p>умеет</p> <ul style="list-style-type: none"> - Оценивать потребности предприятия или проекта в информационных технологиях. - Определять целесообразность внедрения тех или иных программных продуктов. - Проводить сравнительный анализ различных вариантов ИТ-решений.
	<p>владеет навыками</p> <ul style="list-style-type: none"> - Навыками работы с различными видами прикладного и системного программного обеспечения. - Способностью быстро осваивать новое специализированное ПО и адаптироваться к изменениям среды. - Методами управления проектами по внедрению информационных технологий.

2. Перечень оценочных средств по дисциплине

№	Наименование раздела/темы	Семестр	Код индикаторов достижения компетенций	Оценочное средство проверки результатов достижения индикаторов компетенций
1.	1 раздел. Основы робототехники			
1.1.	Введение в робототехнику и механизмы роботов	4		Тест, Реферат
1.2.	Управление роботами и системы автоматизации	4		Тест, Реферат, Контекстная задача
1.3.	Искусственный интеллект и системы технического зрения	4		Тест, Контрольная работа, Контекстная задача
	Промежуточная аттестация			Эк

3. Оценочные средства (оценочные материалы)

Примерный перечень оценочных средств для текущего контроля успеваемости и промежуточной аттестации

№ п/п	Наименование оценочного средства	Краткая характеристика оценочного средства	Представление оценочного средства в фонде (Оценочные материалы)
Текущий контроль			

Для оценки знаний			
1	Тест	Система стандартизированных заданий, позволяющая автоматизировать процедуру измерения уровня знаний и умений обучающегося.	Фонд тестовых заданий
Для оценки умений			
Для оценки навыков			
Промежуточная аттестация			
2	Экзамен	Средство контроля усвоения учебного материала и формирования компетенций, организованное в виде беседы по билетам с целью проверки степени и качества усвоения изучаемого материала, определить необходимость введения изменений в содержание и методы обучения.	Комплект экзаменационных билетов

4. Примерный фонд оценочных средств для проведения текущего контроля и промежуточной аттестации обучающихся по дисциплине (модулю) "Основы робототехники"

Примерные оценочные материалы для текущего контроля успеваемости

Тест по дисциплине «Основы робототехники. Системы искусственного интеллекта»

Вопрос 1

Какой метод используется для одновременной локализации и картографирования окружающей среды роботом?

- A. SLAM
- B. SVM
- C. KNN
- D. A*

Правильный ответ: A

Вопрос 2

Какой принцип лежит в основе обратных кинематических расчетов для манипуляторов роботов?

- A. Определение положения конечного звена манипулятора по известным углам суставов
- B. Нахождение углов поворота суставов по известному положению конечного звена
- C. Минимизация усилий в суставах
- D. Максимизация скорости передвижения конечного звена

Правильный ответ: B

Вопрос 3

Для чего применяется фильтр Калмана в робототехнике?

- A. Для точного позиционирования робота в пространстве
- B. Для улучшения характеристик передачи данных беспроводных каналов
- C. Для стабилизации видеосигнала с камеры робота
- D. Для уменьшения потребления электроэнергии исполнительными механизмами

Правильный ответ: A

Вопрос 4

Что представляет собой архитектура ROS (Robot Operating System)?

- А. Это специальная среда исполнения, предназначенная исключительно для работы с мобильной робототехникой
 - В. Набор стандартов и инструментов для объединения компонентов робототехнического комплекса
 - С. Ядро операционной системы Linux, специально разработанное для нужд робототехники
 - Д. Система распределения нагрузки для параллельных вычислений на многоядерных CPU
- Правильный ответ: В

Вопрос 5

Какие датчики чаще всего используются для локализации робота в замкнутом помещении?

- А. GPS, акселерометры
- В. Лазерный сканер LiDAR, ИК-датчики
- С. Гироскопы, ультразвуковые дальнометры
- Д. Магнитометр, датчик температуры

Правильный ответ: В

Вопрос 6

Назначение метода RRT (Rapidly-exploring Random Tree) в робототехнике?

- А. Быстрое построение оптимальной траектории движения робота среди препятствий
- В. Обнаружение неподвижных препятствий с использованием датчиков RGB-D
- С. Фильтрация шума в сигналах с гироскопа и акселерометров
- Д. Преобразование аналоговых сигналов с датчиков в цифровые значения

Правильный ответ: А

Вопрос 7

Какой инструмент наиболее эффективен для распознавания объектов на изображениях с камеры робота?

- А. Регулярные выражения
- В. Библиотека OpenCV с методами HOG/SIFT
- С. Протокол MQTT
- Д. Арифметико-логическое устройство (АЛУ) микропроцессора

Правильный ответ: В

Вопрос 8

Для чего предназначен протокол CAN (Controller Area Network) в робототехнике?

- А. Управление датчиками освещения
- В. Передача аудиопотоков для воспроизведения музыки
- С. Связь между микроконтроллерами и периферийными устройствами
- Д. Хранение конфигурации программного обеспечения робота

Правильный ответ: С

Вопрос 9

Какая проблема решается методом Particle Filter в робототехнике?

- А. Локализация робота в неизвестной среде
- В. Улучшение качества сигнала с IMU-датчиков
- С. Предсказание времени выхода из строя аккумуляторных батарей
- Д. Повышение пропускной способности сети Ethernet

Правильный ответ: А

Вопрос 10

Какой тип обучения нейронных сетей является основным для задач компьютерного зрения в робототехнике?

- А. Контролируемое обучение (Supervised learning)
- В. Неконтролируемое обучение (Unsupervised learning)

C. Полу-контролируемое обучение (Semi-supervised learning)

D. Усиливающее обучение (Reinforcement learning)

Правильный ответ: A

*Примерные оценочные материалы
для проведения промежуточной аттестации (зачет, экзамен)
по итогам освоения дисциплины (модуля)*

Вариант №1

Теоретическое задание:

Опишите процесс построения карты окружающей среды робота методом SLAM (Simultaneous Localization And Mapping). Какие существуют ключевые этапы и трудности реализации данного метода?

Практическое задание:

Разработайте программу на Python для распознавания препятствий на изображениях с камеры робота с использованием библиотеки OpenCV. Используйте детектор Хаара (Haar Cascade Classifier) для обнаружения прямоугольных форм. Программа должна выводить координаты обнаруженных препятствий относительно робота.

Вариант №2

Теоретическое задание:

Объясните работу рекурсивного фильтра Калмана (Kalman Filter) и приведите пример его применения в системах автономного вождения роботов. Какова роль фильтров в улучшении точности локализации робота?

Практическое задание:

Создайте программу на языке Python для управления движением мобильного робота по заданному маршруту с использованием обратной связи от датчика расстояния (например, ультразвукового дальномера). Реализуйте контроллер пропорционального типа (P-контроллер).

Вариант №3

Теоретическое задание:

Что такое машинное обучение (Machine Learning)? Приведите классификацию основных подходов к обучению моделей. Объясните различия между контролируемым и неконтролируемым методами обучения.

Практическое задание:

Разработать нейронную сеть для классификации изображений дорожных знаков с помощью фреймворка TensorFlow/Keras. Данные представлены набором фотографий реальных дорожных знаков. Проверьте точность модели на тестовом наборе данных.

Вариант №4

Теоретическое задание:

Какие проблемы возникают при обработке сенсорных данных в робототехнике? Перечислите способы фильтрации шумов и повышения точности восприятия окружающего пространства.

Практическое задание:

Напишите программу на языке Python, позволяющую реализовать систему компьютерного зрения для отслеживания движения руки оператора. Используя библиотеку OpenCV, определите положение центра ладони и траектории её перемещения.

Вариант №5

Теоретическое задание:

Дайте определение понятию «компьютерное зрение» и перечислите его основные компоненты. Опишите преимущества использования глубокого обучения (Deep Learning) в задачах компьютерного зрения.

Практическое задание:

Реализуйте программу на Python для автоматического слежения за объектом на видеозаписи с использованием метода оптического потока (Optical Flow). Используйте библиотеку OpenCV для выделения движущихся областей кадра.

Дополнительные задания (для повышенного балла):

1. Создать интерактивную среду виртуальной реальности для тестирования алгоритмов навигации робота в сложной городской среде с использованием Unity или Unreal Engine.
2. Выполнить сравнение производительности различных алгоритмов машинного обучения для классификации местности (лес, дорога, вода) на аэрофотоснимках беспилотника.

Темы письменных работ (эссе, рефераты, курсовые работы и др.)

Темы письменных работ:

1. Применение методов машинного обучения для автоматической идентификации местоположения мобильных роботов.
2. Алгоритмы оптимального планирования маршрутов мобильных роботов в динамически меняющихся средах.
3. Исследование методов глубокой адаптации нейронных сетей для задач автономной навигации роботов.
4. Моделирование взаимодействия робота с человеком посредством голосовых интерфейсов и NLP-технологий.
5. Архитектурные особенности встроенных систем управления мобильными роботами.
6. Использование искусственной нейронной сети для идентификации жестов рук в роботизированных манипуляторах.
7. Анализ возможностей и ограничений современных датчиков глубины (LiDAR, ToF) в робототехнике.
8. Технологии самообучающихся агентов для координации действий группы роботов.
9. Алгоритм Path Planning для управления группой дронов с учётом столкновений и пространственных ограничений.
10. Нейроморфные архитектуры и их применение в создании интеллектуальных управляющих модулей для роботов.
11. Современные тенденции и перспективы развития операционных систем реального времени для роботов.
12. Технология Simultaneous Localization and Mapping (SLAM) и её реализация на примере Arduino.
13. Роботы-доставщики: разработка маршрута с минимизацией временных затрат и рисков повреждения груза.
14. Методы формирования тактильных ощущений в роботизированных конечностях с использованием нейроподобных моделей.
15. Глубокое обучение для понимания сцены на основе стереоскопических камер и использование полученных данных в управлении роботами.
16. Классификация и сегментация изображений на борту дрона для мониторинга сельхозугодий.
17. Оптимизация энергопотребления и производительность вычислительного модуля бортового компьютера робота.
18. Распознавание речи и управление действиями робота на естественном языке.
19. Изучение роли мультиагентных систем в координированном поведении роботов-помощников.
20. Проблемы интеграции когнитивных способностей в промышленных роботах.
21. Автоматическое планирование движений промышленного робота с использованием обратных кинематических расчётов.
22. Подходы к управлению взаимодействием человека и робота в медицинских реабилитационных системах.
23. Создание интеллектуальной системы технического зрения для контроля производственных процессов.
24. Способы защиты робототехнических комплексов от кибератак и несанкционированного вмешательства.
25. Дистанционное зондирование Земли и мониторинг чрезвычайных ситуаций с помощью беспилотных аппаратов.
26. Интеграция сенсорных систем и алгоритмов глубокого обучения для принятия решений в реальном времени в транспортных роботах.
27. Прогрессивные подходы к формированию эмоциональных реакций роботов в процессе взаимодействия с людьми.
28. Исследования применения робототехнических платформ в медицине и хирургии.
29. Современные технологии компьютерного зрения для управления транспортными средствами на дороге.
30. Модель поведения стайных животных и её применение в групповом взаимодействии

автономных роботов.

31. Параллельные вычисления и GPU-программирование для ускорения обработки данных в системах технического зрения роботов.

32. Оценка влияния отказоустойчивых механизмов в системах управления промышленными роботами.

33. Эффективные методы сбора и предварительной обработки больших объемов данных с видеокамер для систем распознавания образов.

34. Разработка комплексного подхода к безопасной эксплуатации роботов совместно с оператором-человеком.

35. Этапы разработки и тестирование системы локализации и ориентации робота внутри помещений на основе Wi-Fi сигнала.