

**Zagadnienia na kolokwium z przedmiotu Roboty manipulacyjne i mobilne
(21.06.2017)**

Kolokwium będzie się składało z 3 pytań opisowych.

Zagadnienia:

1. Zadania robotów przemysłowych
2. Struktury kinematyczne typowych robotów przemysłowych
3. Zagadnienie fuzji sygnałów – zastosowanie, filtr Kalmana
4. Metody wyznaczania pozycji robota (przyrostowe, bezwzględne)
5. Rodzaje map otoczenia
6. Zadanie lokalizacji robota
7. SLAM: definicja, metody i ich charakterystyka
8. Struktury sterowników robotów mobilnych