

- 1.B. Omów najważniejsze metody planowania bezkolizyjnych ścieżek dla robotów mobilnych.
- 2.B. Wymień podstawowe typy silników prądu stałego i krótko omów ich charakterystyki zewnętrzne.
- 3.B. Omów systemy i czujniki umożliwiające pozyskiwanie danych o otoczeniu oraz nawigację robotów mobilnych.
- 4.B. Przedstaw różnice pomiędzy liniowymi i przełączanymi układami przetwornic DC/DC.
- 5.B. Omów cechy „inteligentnego budynku”.
- 6.B. Korzystając z wykresu Moliera omów podstawowe procesy obróbki powietrza (nagrzewanie, chłodzenie, nawilżanie, osuszanie).
- 7.B. Opisz podstawowe metody segmentacji obrazu. Co zyskujemy dzięki segmentacji? Do czego może być przydatna?
- 8.B. Omów podstawowe metody wykrywania krawędzi w obrazie.
- 9.B. Podaj definicję procesorów sygnałowych i cechy charakterystyczne odróżniające tę klasę układów od uniwersalnych mikroprocesorów.
- 10.B. Opisz, na przykładzie konkretnego urządzenia, podejście mechatroniczne do projektowania urządzeń.