

Глава 1. Теория

Теоретическая часть данной работы будет описывать ту предметную область с которой пришлось столкнуться в ходе выполнения практической части.

1.1 Поведение робота

Прежде чем перейти к определению поведения будущего робота мы должны определить его главную задачу. А именно - поиск целевых объектов в замкнутом пространстве.

Для того чтобы выполнить данную задачу робот должен уметь объезжать то замкнутое пространство в котором он находится, распознавать объекты и уметь подъезжать к найденному целевому объекту. Здесь можно выделить две возможные стратегии, которые можно применять к данной задаче:

1. Сначала выполняется объезд всего доступного пространства, во время которого строится карта местности, а затем происходит выполнение на ней поиска целевых объектов;
2. Целевой объект ищется непосредственно во время объезда пространства. При этом объезд пространства происходит без составления карты.

К преимуществам первого подхода можно записать:

- Помимо поиска целевых объектов выполняется полное сканирование местности, что может пригодиться для других задач;
- Возможно более «умное» построение маршрута при помощи, например, таких алгоритмов как A*;
- Можно найти все целевые объекты в данном замкнутом пространстве и примерно оценить их местоположение на отсканированной карте местности.

К недостаткам первого подхода относятся:

- Долгое время работы алгоритма: сначала нужно все объездить, оценить обстановку, а затем искать объекты;
- Требуется более сложная алгоритмическая составляющая: как минимум роботу нужно научиться прокладывать маршруты на динамически строящейся карте и уметь определять себя и целевые объекты на ней¹;

У второго подхода есть хоть и одно, но очень большое преимущество и это относительно «лёгкая» реализация: как в алгоритмическом, так и в плане производительности. Не требуется составлять карт, а значит и решать задачу SLAM, в связи с этим уменьшается вычислительная нагрузка на робота.

Недостатки второго подхода:

- Время поиска целевого объекта будет зависеть от удачи, так как карты местности не строятся и угадать когда робот поедет к целевому объекту не просто;
- Полное сканирование местности не выполняется, а значит не все целевые объекты могут быть найдены в пространстве;

1.2 Анализ окружающего пространства

Здесь пишем о том, какие виды анализа окружающего пространства могут быть задействованы, и какие полезные данные они могут привнести

1.3 Об управлении

Здесь пишем о том, каких видов хода бывают роботы и как они управляются

¹По сути требуется решить задачу SLAM

1.4 Форматирование текста

Мы можем сделать **жирный текст** и *курсив*.

1.5 Ссылки

Сошлёмся на библиографию. Одна ссылка: [0, с. 54][0, с. 36]. Две ссылки: [0]. Ссылка на собственные работы: [0]. Много ссылок: [0][0]. И ещё немного ссылок: [0] [0] [0].

Несколько источников (мультицитата): [0, с. vii—х, 5, 7; 0, v—х, 25, 526; 0, с. vii—х, 5, 7], работает только в biblatex реализации библиографии.

Ссылки на собственные работы: [0]

Сошлёмся на приложения: Приложение А, Приложение Б.2.

Сошлёмся на формулу: формула (1.2).

Сошлёмся на изображение: рисунок 2.2.

Стандартной практикой является добавление к ссылкам префикса, характеризующего тип элемента. Это не является строгим требованием, но позволяет лучше ориентироваться в документах большого размера. Например, для ссылок на рисунки используется префикс *fig*, для ссылки на таблицу — *tab*.

В таблице 18 приложения Б.5 приведён список рекомендуемых к использованию стандартных префиксов.

1.6 Формулы

Благодаря пакету *isomta*, ЛАТ_ΕX одинаково хорошо воспринимает в качестве десятичного разделителя и запятую (3,1415), и точку (3.1415).

1.6.1 Ненумерованные одиночные формулы

Вот так может выглядеть формула, которую необходимо вставить в строку по тексту: $x \approx \sin x$ при $x \rightarrow 0$.

А вот так выглядит ненумерованная отдельностоящая формула с подстрочными и надстрочными индексами:

$$(x_1 + x_2)^2 = x_1^2 + 2x_1x_2 + x_2^2$$

Формула с неопределенным интегралом:

$$\int f(\alpha + x) = \sum \beta$$

При использовании дробей формулы могут получаться очень высокие:

$$\frac{1}{\sqrt{2} + \frac{1}{\sqrt{2} + \frac{1}{\sqrt{2} + \dots}}}$$

В формулах можно использовать греческие буквы:

$\alpha\beta\gamma\delta\epsilon\zeta\eta\theta\iota\kappa\lambda\mu\nu\xi\pi\rho\sigma\tau\upsilon\phi\chi\psi\omega\Gamma\Delta\Theta\Lambda\Xi\P\Sigma\Upsilon\Phi\Psi\Omega$

$\alpha\beta\gamma\delta\epsilon\zeta\eta\theta\iota\kappa\lambda\mu\nu\xi\pi\rho\sigma\tau\upsilon\phi\chi\psi\omega\Gamma\Delta\Theta\Lambda\Xi\P\Sigma\Upsilon\Phi\Psi\Omega$

Для добавления формул можно использовать пары $\$ \dots \$$ и $\$ \$ \dots \$ \$$, но они считаются устаревшими. Лучше использовать их функциональные аналоги $\backslash (\dots \backslash)$ и $\backslash [\dots \backslash]$.

1.6.2 Ненумерованные многострочные формулы

Вот так можно написать две формулы, не нумеруя их, чтобы знаки «равно» были строго друг под другом:

$$\begin{aligned} f_W &= \min \left(1, \max \left(0, \frac{W_{soil}/W_{max}}{W_{crit}} \right) \right), \\ f_T &= \min \left(1, \max \left(0, \frac{T_s/T_{melt}}{T_{crit}} \right) \right), \end{aligned}$$

Выровнять систему ещё и по переменной x можно, используя окружение `alignedat` из пакета `amsmath`. Вот так:

$$|x| = \left\{ \begin{array}{ll} x, & \text{если } x \geq 0 \\ -x, & \text{если } x < 0 \end{array} \right.$$

Здесь первый амперсанд (в исходном \LaTeX описании формулы) означает выравнивание по левому краю, второй — по x , а третий — по слову «если». Команда `\quad` делает большой горизонтальный пробел.

Ещё вариант:

$$|x| = \left\{ \begin{array}{ll} x, & \text{если } x \geq 0 \\ -x, & \text{если } x < 0 \end{array} \right.$$

Кроме того, для нумерованных формул `alignedat` делает вертикальное выравнивание номера формулы по центру формулы. Например, выравнивание компонент вектора:

$$\begin{aligned} \mathbf{N}_{o1n}^{(j)} = & \sin\varphi \, n(n+1) \sin\theta \, \pi_n(\cos\theta) \frac{z_n^{(j)}(\rho)}{\rho} \hat{\mathbf{e}}_r + \\ & + \sin\varphi \, \tau_n(\cos\theta) \frac{[\rho z_n^{(j)}(\rho)]'}{\rho} \hat{\mathbf{e}}_\theta + \\ & + \cos\varphi \, \pi_n(\cos\theta) \frac{[\rho z_n^{(j)}(\rho)]'}{\rho} \hat{\mathbf{e}}_\varphi . \end{aligned} \quad (1.1)$$

Ещё об отступах. Иногда для лучшей «читаемости» формул полезно немного исправить стандартные интервалы \LaTeX с учётом логической структуры самой формулы. Например в формуле 1.1 добавлен небольшой отступ `\,` между основными сомножителями, ниже результат применения

всех вариантов отступа:

$$\begin{aligned}
 \backslash! \quad & f(x) = x^2 + 3x + 2 \\
 \text{по-умолчанию} \quad & f(x) = x^2 + 3x + 2 \\
 \backslash, \quad & f(x) = x^2 + 3x + 2 \\
 \backslash: \quad & f(x) = x^2 + 3x + 2 \\
 \backslash; \quad & f(x) = x^2 + 3x + 2 \\
 \backslash\text{space} \quad & f(x) = x^2 + 3x + 2 \\
 \backslash\text{quad} \quad & f(x) = x^2 + 3x + 2 \\
 \backslash\text{qqquad} \quad & f(x) = x^2 + 3x + 2
 \end{aligned}$$

Можно использовать разные математические алфавиты:

$ABCDEFGHIJKLMNOPQRSTUVWXYZ$
 $\mathfrak{ABCDEFGHIJKLMNOPQRSTUVWXYZ}$
 $\mathbb{ABCDEFGHIJKLMNOPQRSTUVWXYZ}$

Посмотрим на систему уравнений на примере аттрактора Лоренца:

$$\begin{cases} \dot{x} = \sigma(y - x) \\ \dot{y} = x(r - z) - y \\ \dot{z} = xy - bz \end{cases}$$

А для вёрстки матриц удобно использовать многоточия:

$$\begin{pmatrix} a_{11} & \dots & a_{1n} \\ \vdots & \ddots & \vdots \\ a_{n1} & \dots & a_{nn} \end{pmatrix}$$

1.6.3 Нумерованные формулы

А вот так пишется нумерованная формула:

$$e = \lim_{n \rightarrow \infty} \left(1 + \frac{1}{n}\right)^n \quad (1.2)$$

Нумерованных формул может быть несколько:

$$\lim_{n \rightarrow \infty} \sum_{k=1}^n \frac{1}{k^2} = \frac{\pi^2}{6} \quad (1.3)$$

Впоследствии на формулы (1.2) и (1.3) можно ссылаться.

Сделать так, чтобы номер формулы стоял напротив средней строки, можно, используя окружение `multlined` (пакет `mathtools`) вместо `multline` внутри окружения `equation`. Вот так:

$$\begin{aligned} &1 + 2 + 3 + 4 + 5 + 6 + 7 + \dots + \\ &+ 50 + 51 + 52 + 53 + 54 + 55 + 56 + 57 + \dots + \\ &+ 96 + 97 + 98 + 99 + 100 = 5050 \end{aligned} \quad (1.4)$$

Используя команду `\eqrefs`, можно красиво ссылаться сразу на несколько формул (1.2–1.4), даже перепутав порядок ссылок `\eqrefs{eq1, eq3, eq2}`. Аналогично, для ссылок на несколько рисунков, таблиц и т. д. 1.4–1.6 можно использовать команду `\refs`. Обе эти команды определены в файле `common/packages.tex`.

Уравнения (1.5 и 1.6) демонстрируют возможности окружения `\subequations`.

$$y = x^2 + 1 \quad (1.5a)$$

$$y = 2x^2 - x + 1 \quad (1.5b)$$

Ссылки на отдельные уравнения (1.5a, 1.5b и 1.6a).

$$y = x^3 + x^2 + x + 1 \quad (1.6a)$$

$$y = x^2 \quad (1.6b)$$

1.6.4 Форматирование чисел и размерностей величин

Числа форматируются при помощи команды `\num`: 5,3; 2,3 · 10⁸; 12 345,678 90; 2,6 · 10⁴; 1 ± 2i; 0,3 · 10⁴⁵; 5 · 2⁶⁴; 5 · 2⁶⁴; 1,654 × 2,34 × 3,430 12 × 3/4. Для написания последовательности чисел можно использовать команды `\numlist` и `\numrange`: 10; 30; 50; 70; 10–30. Значения углов

Таблица 1 — Основные величины СИ

Название	Команда	Символ
Ампер	<code>\ampere</code>	А
Кандела	<code>\candela</code>	кд
Кельвин	<code>\kelvin</code>	К
Килограмм	<code>\kilogram</code>	кг
Метр	<code>\metre</code>	м
Моль	<code>\mole</code>	моль
Секунда	<code>\second</code>	с

можно форматировать при помощи команды `\ang`: $2,67^\circ$; $30,3^\circ$; -1° ; $-2'$; $-3''$; $300^\circ 10' 1''$.

Обратите внимание, что ГОСТ запрещает использование знака «-» для обозначения отрицательных чисел за исключением формул, таблиц и рисунков. Вместо него следует использовать слово «минус».

Размерности можно записывать при помощи команд `\si` и `\SI`: $\Phi^2 \cdot \text{лм} \cdot \text{кд}$; $\text{Дж} \cdot \text{моль}^{-1} \cdot \text{К}^{-1}$; $\text{Дж}/(\text{моль} \cdot \text{К})$; $\text{м} \cdot \text{с}^{-2}$; $(0,10 \pm 0,05) \text{ Нп}$; $(1,2 - 3i) \cdot 10^5 \text{ Дж} \cdot \text{моль}^{-1} \cdot \text{К}^{-1}$; 1; 2; 3; 4 Тл; 50–100 В. Список единиц измерений приведён в таблицах 1–5. Приставки единиц приведены в таблице 6.

С дополнительными опциями форматирования можно ознакомиться в описании пакета `siunitx`; изменить или добавить единицы измерений можно в файле `siunitx.cfg`.

1.6.5 Заголовки с формулами: $a^2 + b^2 = c^2$, $|\text{Im}\Sigma(\varepsilon)| \approx \text{const}$, $\sigma_{xx}^{(1)}$

Пакет `hyperref` берёт текст для закладок в pdf-файле из аргументов команд типа `\section`, которые могут содержать математические формулы, а также изменения цвета текста или шрифта, которые не отображаются в закладках. Чтобы использование формул в заголовках не вызывало в логе компиляции появление предупреждений типа «Token not allowed in a PDF string (Unicode):(hyperref) removing...», следу-

Таблица 2 — Производные единицы СИ

Название	Команда	Символ	Название	Команда	Символ
Беккерель	<code>\becquerel</code>	Бк	Ньютон	<code>\newton</code>	Н
Градус Цельсия	<code>\degreeCelsius</code>	°C	Ом	<code>\ohm</code>	Ом
Кулон	<code>\coulomb</code>	Кл	Паскаль	<code>\pascal</code>	Па
Фарад	<code>\farad</code>	Ф	Радан	<code>\radian</code>	рад
Грей	<code>\gray</code>	Гр	Сименс	<code>\siemens</code>	См
Герц	<code>\hertz</code>	Гц	Зиверт	<code>\sievert</code>	Зв
Генри	<code>\henry</code>	Гн	Стерadian	<code>\steradian</code>	ср
Джоуль	<code>\joule</code>	Дж	Тесла	<code>\tesla</code>	Тл
Катал	<code>\katal</code>	кат	Вольт	<code>\volt</code>	В
Люмен	<code>\lumen</code>	лм	Ватт	<code>\watt</code>	Вт
Люкс	<code>\lux</code>	лк	Вебер	<code>\weber</code>	Вб

Таблица 3 — Внесистемные единицы

Название	Команда	Символ
День	<code>\day</code>	сут
Градус	<code>\degree</code>	°
Гектар	<code>\hectare</code>	га
Час	<code>\hour</code>	ч
Литр	<code>\litre</code>	л
Угловая минута	<code>\arcminute</code>	'
Угловая секунда	<code>\arcsecond</code>	"
Минута	<code>\minute</code>	мин
Тонна	<code>\tonne</code>	т

ет использовать конструкцию `\texorpdfstring{}{}`, где в первых фигурных скобках указывается формула, а во вторых — запись формулы для закладок.

1.7 Рецензирование текста

В шаблоне для диссертации и автореферата заданы команды рецензирования. Они видны при компиляции шаблона в режиме черновика

Таблица 4 — Внесистемные единицы, получаемые из эксперимента

Название	Команда	Символ
Астрономическая единица	<code>\astronomicalunit</code>	a.e.
Атомная единица массы	<code>\atomicmassunit</code>	a.e.m.
Боровский радиус	<code>\bohr</code>	a_0
Скорость света	<code>\clight</code>	c
Дальтон	<code>\dalton</code>	a.e.m.
Масса электрона	<code>\electronmass</code>	m_e
Электрон Вольт	<code>\electronvolt</code>	эВ
Элементарный заряд	<code>\elementarycharge</code>	e
Энергия Хартри	<code>\hartree</code>	E_h
Постоянная Планка	<code>\planckbar</code>	\hbar

Таблица 5 — Другие внесистемные единицы

Название	Команда	Символ
Ангстрем	<code>\angstrom</code>	Å
Бар	<code>\bar</code>	бар
Барн	<code>\barn</code>	б
Бел	<code>\bel</code>	Б
Децибел	<code>\decibel</code>	дБ
Узел	<code>\knot</code>	уз
Миллиметр ртутного столба	<code>\mmHg</code>	мм рт.ст.
Морская миля	<code>\nauticalmile</code>	миля
Непер	<code>\neper</code>	Нп

Таблица 6 — Приставки СИ

Приставка	Команда	Символ	Степень	Приставка	Команда	Символ	Степень
Иокто	<code>\yocto</code>	и	-24	Дека	<code>\deca</code>	да	1
Зепто	<code>\zepto</code>	з	-21	Гекто	<code>\hecto</code>	г	2
Атто	<code>\atto</code>	а	-18	Кило	<code>\kilo</code>	к	3
Фемто	<code>\femto</code>	ф	-15	Мега	<code>\mega</code>	М	6
Пико	<code>\pico</code>	п	-12	Гига	<code>\giga</code>	Г	9
Нано	<code>\nano</code>	н	-9	Терра	<code>\tera</code>	Т	12
Микро	<code>\micro</code>	мк	-6	Пета	<code>\peta</code>	П	15
Милли	<code>\milli</code>	м	-3	Екса	<code>\exa</code>	Э	18
Санتي	<code>\centi</code>	с	-2	Зетта	<code>\zetta</code>	З	21
Деци	<code>\deci</code>	д	-1	Иотта	<code>\yotta</code>	И	24

или при установке соответствующей настройки (`showmarkup`) в файле `common/setup.tex`.

Команда `\todo` отмечает текст красным цветом.

Команда `\note` позволяет выбрать цвет текста.

Окружение `commentbox` также позволяет выбрать цвет.

`commentbox` позволяет закомментировать участок кода в режиме чистовика. Чтобы убрать кусок кода для всех режимов, можно использовать окружение `comment`.