Методика проведения дистанционных занятий (лекции и семинары)

Гр. АДМ-19-05 и АДМ-19-06, осенний семестр 2020г.

- I. Темы лекций (9 тем − 10 акад.часов):
 - <u>Тема 1а.</u> Введение: Роботы от Леонардо да Винчи до современности. Понятия, определения, история.
 - <u>Тема 1b</u>. Введение: Роботы от Леонардо да Винчи до современности. Современные исследования.
 - <u>Тема 2а</u>. Сенсорные системы мобильных роботов. Определения, датчики внутреннего состояния.
 - <u>Тема 2b</u>. Сенсорные системы мобильных роботов. Дистанционные датчики.
 - <u>Тема 3</u>. Сенсорные системы роботов. Зрение человека и система технического зрения (СТЗ).
 - <u>Тема 4а</u>. Технические средства формирования и обработки видеосигналов. Средства формирования видеосигналов.
 - <u>Тема 4b</u>. Технические средства формирования и обработки видеосигналов. Получение цифровых изображений.
 - <u>Тема 5а</u>. Последовательность процедур обработки сигналов и изображений в СТЗ. Сегментация изображений.
 - <u>Тема 5b</u>. Последовательность процедур обработки сигналов и изображений в СТЗ. Градиентные методы сегментации.

Каждая из тем представляет собой презентацию в виде файла в формате PDF (с приложениями).

Еженедельно (по средам) с 02.09.2020 по 28.10.2020 старостам групп по электронной почте высылается файл с одной темой (Лекция), который старосте следует разослать всем студентам группы.

К каждой теме также высылается файл (как приложение) с вопросами к слайдам по данной теме, который также следует разослать всем студентам группы.

В течение недели до следующей лекции (крайний срок – вторник) каждому студенту необходимо ознакомиться с материалами темы и письменно дать ответы на заданные вопросы. Каждому студенту подготовленный в формате PDF файл с ответами следует выслать в адрес преподавателя по электронной почте (<u>andreevvipa@yandex.ru</u>). Файл должен иметь заголовок в следующем формате: TemaN_Фамилия.pdf (N – номер темы).

Содержимое файла с ответами:

Шрифт: Times New Roman, 12, межстрочный интервал 1,0.

Фамилия и инициалы студента, группа (следующая строка, слева, жирным шрифтом).

Пустая строка.

Тема N. Название. (жирным, слева).

Пустая строка.

Слайд N (N – номер слайда, курсив, жирный, слева). *Текст вопроса* (курсив).

Пустая строка.

Текст ответа.

Пустая строка.

Слайд N(N- номер слайда, курсив, жирный). Текст вопроса (курсив).

Пустая строка.

Текст ответа.

Пустая строка.

.....

И так далее.

Файл должен содержать ответы на ВСЕ поставленные вопросы! Оценка за ответы: Зачёт/Незачёт. «Незачёт» или отсутствие файла с ответами в заданный срок (неделя с даты лекции) считается отсутствием на лекции. Отсутствие на лекции или семинаре — минус 2 балла (из 50) от максимально возможной оценки на экзамене.

II. Семинары (6 семинаров по 2 акад. часа для каждой группы – 24 акад. часа.):

Семинары проводятся (по четвергам) с 05.11.2020 по 10.12.2020.

Семинар 1. Анализ Модуля 1.

<u>Семинары 2 - 6</u>. Анализ ответов на вопросы по темам лекций и исправление.

Методика дистанционного проведения семинаров будет подготовлена позже.

III. Модули:

<u>Модуль 1</u>. Подготовить презентацию: «Датчики и их использование в мобильной робототехнике и промышленности» (материал из Интернета и любых других источников). Исключаются датчики, описанные в лекциях.

<u>Модуль 2</u>. Подготовить исправленный и отредактированный сборник ответов на вопросы к лекциям. Модуль считается выполненным, если приведены **полные** и **квалифицированные** ответы на **ВСЕ** вопросы.

Сроки выполнения модулей определяются кафедрой.

IV. Лабораторные работы (очно, согласно расписанию):

<u>Лаб.1</u>. Программирование микроконтроллера: управление электродвигателем (ШИМ), подключение цифровых и аналоговых датчиков, управление светодиодной индикацией. **Отчёт**.

<u>Лаб.2а</u>. Исследование инфракрасного датчика расстояния. Показания датчика на разных расстояниях при разных углах ориентации плоского объекта относительно датчика. Абсолютная и относительная погрешность. Частота опроса датчика. Отчёт.

<u>Лаб.26</u>. Исследование ультразвукового датчика расстояния. Показания датчика на разных расстояниях при разных углах ориентации плоского объекта относительно датчика. Абсолютная и относительная погрешность. Частота опроса датчика. **Отчёт**.