

# Ellenőrző kérdések

## Teljes robot témakör (I-IV)

### Általános

2016

- Mit jelent az adaptációs képesség?
- Mi a különbség robotok és automaták között?
- Mit nevezünk aktív szenzornak?
- Mit nevezünk passzív szenzornak?
- Milyen jellemzői vannak az infrareflexiós szenzorokon alapuló akadálydetektálásnak?
- Milyen jellemzői vannak az kameraképen alapuló akadálydetektálásnak?
- Mi a strukturált megvilágítás, és mire használják?

### Légi robot

- Navigációban mit jelent a 'Heading' illetve 'Bearing', és mikor tekinthetjük őket egyenlőnek?
- Milyen hatása van a szélnek a robotrepülőre?
- Miért kell fordulópont rádiuszt alkalmazni robotrepülőgépek esetén?

### Földi robot

- Mit nevezünk ismert terepen történő navigációnak?
- Mit nevezünk ismeretlen terepen történő navigációnak?
- Mi a hullám-továbbterjesztéses navigáció, és mik a jellemzői?
- Hogyan működik a hullám-továbbterjesztés ?
- Mi a szabály alapú navigáció és mik a jellemzői?
- Hogyan működik a szabály alapú navigáció?
- Mi az öntanuló navigáció és mik a jellemzői?
- Hogyan működik az öntanuló navigáció, miben különbözik a szabály alapútól?
- Mely navigációs algoritmusok találják meg az utat, ha létezik?
- Mely navigáció adja meg a legrövidebb útvonalat?