ГБОУ Гимназия № 1505

Московская городская педагогическая гимназия лаборатория

РЕФЕРАТ

основы теории контроля роботов

автор:ученик 9”А” класса

Смирнов Г.А.

руководитель: Наумов Алексей Леонидович

# Оглавление

Введение

1Получение информации роботом……………………………………………..2

1.1Тактильные датчики…………………………………………………………...2

1.2Датчики звука…………………………………………………………………...3

1.3 Оптические датчики…………………………………………………………..5

2обработка информации роботом……………………………………………...7

2.1 ПО………………………………………………………………………………...-

2.2обратная связь внутри робота / обработка и реакция на сигналы….....-

Заключение………………………………………………………………………….-

Список литературы…………………………………………………………….......-

# Введение

# Актуальность

# В современном мире всё быстрее развивается робототехника и разбирающиеся в этом люди становятся всё более востребованными. Это связано с возрастающей потребностью автоматизации тех или иных процессов и работ в условиях не пригодных для жизни человека. Рассмотрение основ управления роботами будет актуально для людей собирающихся работать в этой сфере или же для начинающих самоучек.

# Цель

# Описать теорию управления роботами

# Задачи

# изучить литературу по теме изложить полученные знания в реферате доступным языком

СПИСОК ЛИТЕРАТУРЫ\*

1.Э.Накано - введение в робототехнику

2.большой толковый словарь

3.Юревич К.И. - введение в робототехнику 1;2

4.<http://elhow.ru/tehnika/audio/kak-rabotaet-mikrofon> - 5,6 страницы

5.Виглеб Г. Датчики. Устройство и применение. - 6,7,8,9 страницы

6.Катыс Г. П. Оптические датчики температуры. - 6,7,8,9 страницы

7.Окоси Т. Волоконно-оптические датчики - 6,7,8,9 страницы

\*список литературы будет пополняться по мере написания реферата