

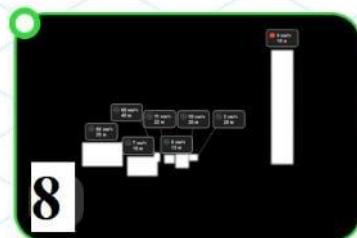
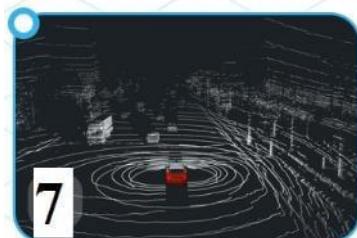
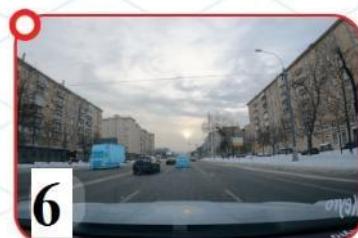
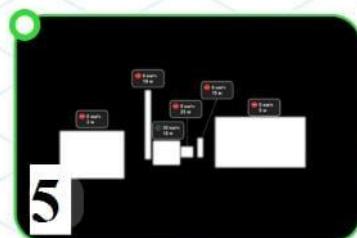
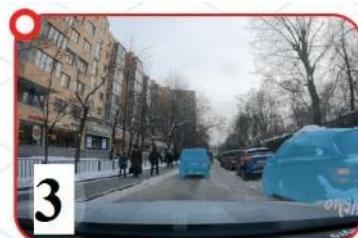
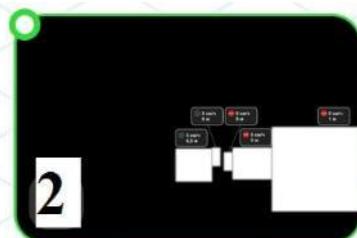
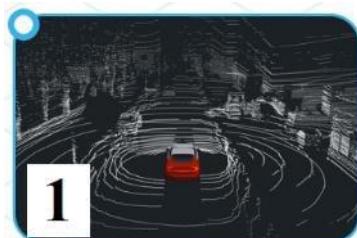
**Примерные оценочные материалы, применяемые при проведении промежуточной аттестации по дисциплине (модулю)**

**«Интеллектуальные транспортные системы»**

**Примерный перечень вопросов**

- 1) Предсказание –
  - a) **прогноз возможных вариантов развития событий, который строит нейросеть на основе предыдущего опыта и текущих данных об окружающей обстановке**
  - b) сенсор, позволяющий с помощью радиоволн находить объекты и измерять их скорость
  - c) совокупность технологий, которые позволяют объектам передвигаться в пространстве самостоятельно, без привлечения человека
  - d) модель, работающая по принципу сетей нервных клеток живых организмов
  - e) вид сенсора, позволяющий на основе информации об излучённом и поглощённом свете определить расстояние до окружающих объектов
- 2) Лидар –
  - a) прогноз возможных вариантов развития событий, который строит нейросеть на основе предыдущего опыта и текущих данных об окружающей обстановке
  - b) сенсор, позволяющий с помощью радиоволн находить объекты и измерять их скорость
  - c) совокупность технологий, которые позволяют объектам передвигаться в пространстве самостоятельно, без привлечения человека
  - d) модель, работающая по принципу сетей нервных клеток живых организмов

- е) вид сенсора, позволяющий на основе информации об излучённом и поглощённом свете определить расстояние до окружающих объектов
- 3) Укажите изображения с лидара и радара, которые получены в одной и той же ситуации на дороге для камер 3, 6, 9 соответственно



- на первом месте - номер изображения лидара (цифры 1,4,7);
  - на втором месте - номер изображения радара (цифры 2,5,8)
- a) 12, 45, 78
- b) 72, 48, 15
- c) **42, 78, 15**
- d) 18, 42, 75
- 4) Беспилотные технологии –
- a) прогноз возможных вариантов развития событий, который строит нейросеть на основе предыдущего опыта и текущих данных об окружающей обстановке

- b) вид сенсора, позволяющий на основе информации об излучённом и поглощённом свете определить расстояние до окружающих объектов
- c) модель, работающая по принципу сетей нервных клеток живых организмов
- d) совокупность технологий, которые позволяют объектам передвигаться в пространстве самостоятельно, без привлечения человека**
- e) сенсор, позволяющий с помощью радиоволн находить объекты и измерять их скорость
- 5) Этапы работы беспилотного транспорта.
- Соотнесите этап и "Вопрос, на который отвечает"
- Этапы:
1. Планирование действий
  2. Предсказание дальнейшего развития событий
  3. Определение положения
  4. Построение трёхмерной модели окружающего пространства
- Вопросы:
- a) Где я?
  - b) Что мне делать в этом случае?
  - c) Что вокруг?
  - d) Что будет дальше?
- 6) Нейросеть (нейронная сеть) –
- a) прогноз возможных вариантов развития событий, который строит нейросеть на основе предыдущего опыта и текущих данных об окружающей обстановке
  - b) вид сенсора, позволяющий на основе информации об излучённом и поглощённом свете определить расстояние до окружающих объектов

- c) модель, работающая по принципу сетей нервных клеток живых организмов**
- d) совокупность технологий, которые позволяют объектам передвигаться в пространстве самостоятельно, без привлечения человека
- e) сенсор, позволяющий с помощью радиоволн находить объекты и измерять их скорость
- 7) Отметьте верное утверждение:
- a) Компьютер наполняет картину цветами и деталями.
- b) Компьютер собирает информацию со всех сенсоров и анализирует её, чтобы понять, что происходит вокруг**
- c) Компьютер находит объекты и измеряет их скорость.
- d) Компьютер сканирует всё вокруг и создают трёхмерную картину окружающего мира.
- 8) Радар –
- a) прогноз возможных вариантов развития событий, который строит нейросеть на основе предыдущего опыта и текущих данных об окружающей обстановке
- b) вид сенсора, позволяющий на основе информации об излучённом и поглощённом свете определить расстояние до окружающих объектов
- c) модель, работающая по принципу сетей нервных клеток живых организмов
- d) совокупность технологий, которые позволяют объектам передвигаться в пространстве самостоятельно, без привлечения человека
- e) сенсор, позволяющий с помощью радиоволн находить объекты и измерять их скорость**
- 9) Камера –

- a) вид сенсора, позволяющий на основе информации об излучённом и поглощённом свете определить расстояние до окружающих объектов
- b) сенсор, позволяющий наполнить картинку цветами и деталями**
- c) прогноз возможных вариантов развития событий, который строит нейросеть на основе предыдущего опыта и текущих данных об окружающей обстановке
- d) совокупность технологий, которые позволяют объектам передвигаться в пространстве самостоятельно, без привлечения человека.
- e) модель, работающая по принципу сетей нервных клеток живых организмов
- 10) Что такое ADAS?
- a) Электронная система, позволяющая обнаружить превышение скорости
- b) Электронная система, помогающая водителю управлять автомобилем и парковкой**
- c) Электронная система, позволяющая на основе информации об излучённом и поглощённом свете определить расстояние до окружающих объектов
- d) Паттерн
- 11) Что такое GNSS?
- a) Паттерн
- b) Система, помогающая водителю управлять автомобилем и парковкой
- c) Система, позволяющая обнаружить превышение скорости
- d) Система, предназначенная для определения географических координат наземных, водных и воздушных объектов**

