

융합로봇공학 종합시험

1. 시스템 모델링 방법 2가지를 기술하시오.
2. feedback control을 하면 외란이 보상되는 이유를 기술하시오.
3. Mamdani fuzzy inference에 대해 기술하시오
4. Sugeno fuzzy inference에 대해 기술하시오
5. defuzzification에 대해 기술하시오.
6. perceptron에 대해 기술하시오.
7. recurrent network 에 대해 기술하시오
8. supervised learning에 대해 기술하시오
9. 이동로봇의 기구학의 정의를 포함해서 아는데로 기술하시오
10. 이동로봇의 동역학의 정의를 포함해서 아는데로 기술하시오