**Министерство науки и высшего образования Российской Федерации**

**Федеральное государственное автономное образовательное учреждение**

**высшего образования**

**«КАЗАНСКИЙ (ПРИВОЛЖСКИЙ) ФЕДЕРАЛЬНЫЙ УНИВЕРСИТЕТ»**

Институт вычислительной математики и информационных технологий

Кафедра системного анализа и информационных технологий

**ОТЗЫВ РУКОВОДИТЕЛЯ НА КУРСОВУЮ РАБОТУ**

**по направлению 02.03.02 «Фундаментальная информатика и информационные технологии» (профиль «Системный анализ и информационные технологии»)**

Студента 3 курса Коробейникова Кирилла Владимировича Группа 09-732

Тема курсовой работы Система управления движения беспилотного транспорта для решения задачи нахождения оптимального маршрута в неизвестной местности

В курсовой работе студента Коробейникова Кирилла ставится задача разработать и рассмотреть различные алгоритмы, способные генерировать лабиринты и решить задачу нахождения оптимального пути в неизвестной местности.

Студентом был реализован алгоритм A\*, а также рассмотрена возможность его применения для задачи поиска оптимального пути в неизвестной местности. Отрисовка результата осуществлена с помощью библиотек Python Tkinter и Pygame.

В тексте работы присутствуют стилистические погрешности, отдельные пункты теоретической части были раскрыты недостаточно подробно. Алгоритм реализован не полноценно и не оптимально.

Конечный результат частично удовлетворяет поставленной задаче. Замечу, что имеется возможность улучшить алгоритм , объединить и провести анализ всех описанных методов.

Работа может быть допущена к защите, рекомендуется оценка – «хорошо»

Научный руководитель – ассистент кафедры САИТ Багавеев В.А.