|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| **Автономная некоммерческая организация высшего образования**  **«Университет Иннополис»** |  | **Autonomous noncommercial organization of higher education**  **«Innopolis University»** |

**ВЫПУСКНАЯ КВАЛИФИКАЦИОННАЯ РАБОТА**

**ПО НАПРАВЛЕНИЮ ПОДГОТОВКИ**

**09.03.01 – «ИНФОРМАТИКА И ВЫЧИСЛИТЕЛЬНАЯ ТЕХНИКА»**

**GRADUATE THESIS**

**MAJOR: «COMPUTER SCIENCE»**

|  |  |  |
| --- | --- | --- |
| **Тема** |  | **Разработка инструментов управления роботом DARwIn OP2 (Dynamic Antropomorphic Robot with Intelligence — Open Platform — Динамически антропоморфный робот с интеллектуальной платформой)** |
|  | | |
| **Topic** |  | **DARwIn OP2 control tools development (Dynamic Antropomorphic Robot with Intelligence – Open Platform)** |

|  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- |
| Работу выполнил /  Thesis is executed by |  | **Сотниченко Роман Евгеньевич**  **Sotnichenko Roman Yevgenyevich** |  | подпись / signature |
|  |  |  |  |  |
| Научный руководитель /  Thesis supervisor |  | **Климчик Александр**  **Klimchik Alexander** |  | подпись / signature |
|  |  |  |  |  |

Иннополис, Innopolis, 2017