Слайд 1: дратути

Уважаемый председатель, уважаемые члены гос. Аттест комиссии

Вашему вниманию предлагается ВКР магистра на тему

**Система поддержки принятия решений позиционирования оптических приборов для определения визуальной доступности объектов**

Автор: Борисов Владимир Павлович, студент группы 8О-211Мцк-15

Руководитель: к.т.н. Илющенко Валерий Васильевич

Слайд 2:

Целью является

К задачам можно отнести

Даннная работа актуальна ввиду

Слайд 3

Описать шаги

Длина 0

Углы 0

Увеличиваем на шаг

Проверяем пересечение

Пересекло?

Изменяем угол по вертикали до 180

Изменяем угол по горизонтали до 360

Уогда всё, значит всё.

Высоты заносятся в карту высот

Слайд 4

Высота относительно объекта

Выше-ниже определяется относительно угла следовательно +- высота объекта

Слайд 5

Расстояние до горизонта от высоты объекта

Слайд 6

Система поддержки принятия решений по заранее заданным стандартным правилам может провести автоматическую оценку критериев и предоставить пользователю, всесторонне сверенный наиболее оптимальный вариант для решения поставленной задачи.

Системы поддержки принятия решений призваны решить две основные задачи:

* выбор наилучшего решения из множества;
* ранжирование доступных решений по предпочтительности.

Слайд 12:

Результатом работы является таблица высот и пометки по углам о секторах

Слайд 13:

* параллельные вычисления;
* определение вероятности обнаружения объекта из конкретного сектора;
* использование средств скрытия объекта;
* автоматическое распознавание строений на снимке карты;
* визуализация вывода;
* режим вида от первого лица.