|  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |
| --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- | --- |
|  | 06.10 | 13.10 |  |  |  |  |  |  |  |  |
| 1.Введение | 80% | 80% |  |  |  |  |  |  |  |  |
| 2 Специальная часть | 10% | 30% |  |  |  |  |  |  |  |  |
| * 1. Обзор современных подходов к детекции препятствий и управления беспилотными летательными аппаратами | 10% | 20% |  |  |  |  |  |  |  |  |
| * 1. Разработка математической модели системы детекции препятствий | 40% | 50% |  |  |  |  |  |  |  |  |
| * 1. Разработка ПО для моделирования и интеграция со стендом полунатурного моделирования | 30% | 40% |  |  |  |  |  |  |  |  |
| * 1. Разработка алгоритмов проведения экспериментальных исследований | 20% | 20% |  |  |  |  |  |  |  |  |
| * 1. Анализ результатов | 0% | 0% |  |  |  |  |  |  |  |  |
| 1. Экономическая часть | 0% | 0% |  |  |  |  |  |  |  |  |
|  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |
|  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |
|  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |
|  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |
| 1. Охрана труда и окружающей среды | 0% | 0% |  |  |  |  |  |  |  |  |
|  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |
|  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |
|  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |
|  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |
| 4 Технологическая часть | 0% | 0% |  |  |  |  |  |  |  |  |
| 5.1 |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |
| 5.2 |  |  |  |  |  |  |  |  |  |  |
| 6 Заключение | 0% | 0% |  |  |  |  |  |  |  |  |