

Тема: Программная реализация комплекса сканирования пространства и навигации на основе роботизированных платформ и лидаров

Автор: Якубович Даниил Михайлович

Руководитель: Богдан Евгений Валерьевич

Цель проекта

1. Разработать управляющий скрипт для роботизированной платформы.
2. Разработать Windows приложение для дистанционного управления роботизированной платформой.

Задачи проекта

1. Разработать пользовательский интерфейс.
2. Разработать эффективный алгоритм движения для роботизированной платформы.
3. Разработать алгоритм на основе SLAM для обработки данных, полученных с лидара.
4. Разработать скрипт, управляющий роботизированной платформой и собирающий данные с лидара.

Инструментарий



Аналоги



