

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.

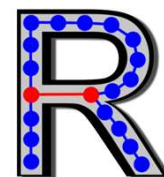
## Задачи проекта

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



ГВИР.400201.106 ПЛ.1									
Изм.	Лист	№ докум.	Подп.	Дата	Вводный плакат. Плакат	Лист	Масса	Масштаб	
Разраб.	Якубович					У			
Прое.	Боедан					Лист		Листов 1	
Г. контр.	Боедан								
Решен.									
И. контр.	Туровец					ЗВМ, ар. 050504			
Утв.	Никитышин								