

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.

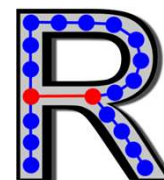
Задачи проекта

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



						ГУИР.400201.106 ПЛ.1		
						Вводный плакат. Плакат		
Изм/Лист	№ докум.		Подп.	Дата				
Разраб.	Якубович					Лист Листов 1		
Проект	Богдан							
Г. контр.	Богдан					ЭВМ, вр. 050504		
Реценз.								
Н. контр.	Туровец							
Утв.	Никитышин							