Слайд 1

Добрый день, уважаемый председатель и члены государственной экзаменационной комиссии.

Слайд 2

Определение местоположение и постройка маршрута в здании осложняется:

1. Ввиду роста большого количества зданий
2. Сложные схемы зданий
3. Отсутствия сигнала GPS

Эффективность навигации поможет смартфон, в котором растет вычислительная мощность, а также устанавливаются точные датчики

Слайд 3

Целью выпускной квалификационной работы разработка автоматизированной системы навигации внутри помещений с помощью инерциальной технологии локального позиционирования мобильных устройств. Для достижения поставленной цели необходимо решить следующие задачи:

1. Выполнить анализ исследуемой области и современные её решения
2. Выбрать технологию позиционирования;
3. Проектная и программная реализация автоматизированной системы
4. Экспериментальные исследования разработанной системы навигации

Слайд 4

**Навигация –** это процесс ориентирования некоторого объекта в определённом пространстве.

**Навигационная система –** это совокупность приборов, алгоритмов и программного обеспечения, позволяющих произвести ориентирование объекта в пространстве.

Проведен анализ предметной области, рассмотрены системы навигации

GSM, блютуз/вай фай, GPS, на основе инерции

Слайд 5

Изучены возможности такие датчики смартфона как:  
Акселерометр, Гироскоп и Магнитометр

Слайд 6

Был проведен обзор систем аналогов.

1 Бинс МэМ. Недостаток этой системы состоит в том, что отсутствует интеграция с мобильными устройствами.

2. Navigine Indoor. Главный недостаток системы заключается в том, что для навигации используются метки.

3. DaRe. К недостаткам данной системы необходимо отнести обязательное наличие датчика в обуви.

Слайд 7,8

Была разработана математическая модель данных.

Сначала собираются данные с магнитометра, гироскопа и акселерометра. Затем с помощью интегрирования ускорения вычисляется путевая скорость, а интегрирования скорости получаем пройденный путь. А затем можно высчитать текущую долготу и широту.

Все расчеты выполняются цифровыми вычислителями, а именно процессором телефона.

Слайд 9

Была разработана трёхконтурная архитектура мобильного приложения.  
Описать что сначала берем данные с датчиков, потом отправляем на фильтр, затем на математический блок(процессор), для вычисление путевой скорости и положения, а затем результаты показывать на карте смартфона.

Слайд 10  
Разработанная система функционирует с использованием аппаратных средств смартфона (акселерометр, гироскоп, магнетометр) и обладает следующими функциональными возможностями:

* определение и отображение направления, в котором осуществляется движение;
* поиск маршрута;
* просмотр, пройденных маршрутов пользователем;
* осуществление замеров расстояния, на которое переместилось мобильное устройство;
* определение местоположения при указании координат начальной точки.

Слайд 11

Система работы системы  
Слайд 12

Показать и рассказать про прототипы

Слайд 13

Разработана система навигации внутри помещений с помощью инерциальной технологии локального позиционирования мобильных устройств. Интерфейс системы представлен на слайде

Слайд 14

Проведенные в ВКР исследования показали следующую ошибку по отношению к эталонной траектории:

GTE = 1,34%.

Слайд 15

Таким образом, в соответствии с заданием на выпускную квалификационную работу магистра был

* Проведен анализ предметной области
* Проведен обзор систем-аналогов
* Разработана логическая и физическая модели данных
* Разработаны прототипы пользовательского интерфейса
* Разработана трехконтурная архитектурная модель инерциальной навигационной системы для мобильного устройства
* Разработана автоматизированная система навигации внутри помещений   
  с помощью инерциальной технологии локального позиционирования мобильных устройств
* Проведены экспериментальные исследования эффективности системы

Результаты работы неоднократно докладывались на конференциях различных уровней, отмечены дипломами о лучших докладах.  
Мой доклад окончен, благодарю за внимание