МИНИСТЕРСТВО ОБРАЗОВАНИЯ И НАУКИ РФ

Федеральное государственное бюджетное образовательное учреждение высшего образования

ВЯТСКИЙ ГОСУДАРСТВЕННЫЙ УНИВЕРСИТЕТ

Факультет автоматики и вычислительной техники

Кафедра «Автоматика и телемеханика»

Разработка системы автоматического управления группой роботов

Пояснительная записка к курсовой работе

по дисциплине «Междисциплинарный проект»

ТПЖА.27.04.04 ПЗ

Разработал студент

гр. УТм-2301-01-00 \_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_/Теплых В.П./

(подпись)

Руководитель \_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_ / Ланских Ю.В./

(подпись)

Работа защищена с оценкой «\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_» «\_\_\_\_»\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_2017 г.

Киров 2017

**Реферат**

Теплых В.П., Разработка системы управления группой роботов: ТПЖА.27.04.04 ПЗ: Курсовая работа/ ВятГУ, каф. АТ; рук. Ю.В. Ланских. - Киров, 2017. ПЗ 28 с., 19 рис, 1 табл.

Групповое управление, фильтр калмана, регулятор нечеткой логики, централизованные системы, децентрализованные системы, иерархические системы, движение по заданной траектории.

Объект разработки и исследования – система группового управления роботами.

Цель работы – исследование и разработка архитектуры системы управления, основных функциональных блоков подсистем верхнего и нижнего уровней управления.