

**НАЦИОНАЛЬНЫЙ ИССЛЕДОВАТЕЛЬСКИЙ ЯДЕРНЫЙ УНИВЕРСИТЕТ «МИФИ»**

**ФАКУЛЬТЕТ КИБЕРНЕТИКИ И ИНФОРМАЦИОННОЙ БЕЗОПАСНОСТИ**

**КАФЕДРА «КОМПЬЮТЕРНЫЕ СИСТЕМЫ И ТЕХНОЛОГИИ»**

Специальность 230101

Группа В7-123

**«УТВЕРЖДАЮ»**

Заведующий кафедрой

\_\_\_\_\_ М.А. Иванов

"\_\_" \_\_\_\_\_ 2013 г.

**ЗАДАНИЕ НА ВЫПУСКНУЮ КВАЛИФИКАЦИОННУЮ РАБОТУ  
(ДИПЛОМНЫЙ ПРОЕКТ)**

Фамилия, имя, отчество студента: **Иванов Иван Иванович**

Тема работы: **Разработка системы управления миром с использованием систем контроля версий**

Руководитель работы: **Другой Иванов Иван Иванович, аспирант**

Место выполнения: **НИЯУ МИФИ**

Москва 2014

# Оглавление

ТЕХНИЧЕСКОЕ ЗАДАНИЕ . . . . .	3
ВВЕДЕНИЕ . . . . .	4
1 ОБЗОРНАЯ ЧАСТЬ . . . . .	5
1.1 Обзор существующих моделей . . . . .	5
1.2 Супер таблицы производительности . . . . .	5
1.3 test . . . . .	5
2 РЕАЛИЗАЦИЯ . . . . .	6
2.1 Код . . . . .	6
2.2 Объяснение . . . . .	6
3 ТЕСТИРОВАНИЕ . . . . .	7
3.1 JUnit . . . . .	7
3.2 Тестирование реальной модели . . . . .	7
ЗАКЛЮЧЕНИЕ . . . . .	8
ЛИТЕРАТУРА . . . . .	9
ПРИЛОЖЕНИЕ . . . . .	10
3.3 Программа отладки на Java . . . . .	10
3.4 Программа управления на C . . . . .	10

# АННОТАЦИЯ

Пояснительная записка состоит из пяти глав.

В данной работе описываются актуальность темы и постановка задачи с описанием её планируемого функционала, обоснование выбора архитектуры планируемой информационной системы и обзор технологий, которые используются для построения аналогичных систем, описание проектирования системы, описание интерфейсов с примерами скриншотов.

Заключительная глава посвящена тестированию программ, тестированию методов фильтрации данных и проверке корректности работы алгоритмов на физической модели.

В приложении приведен код программы, написанный на `bash`, языке `Java`, языке `C` и `makefile`.

# ТЕХНИЧЕСКОЕ ЗАДАНИЕ

## 1 Исходные данные:

Разрабатываемая система предназначена для стабилизации восьмимоторного квадрокоптера на базе микроконтроллера ATMEGA328P-PU с использованием библиотек Arduino. Моторы квадрокоптера предусматривают вращение только в одну сторону. Система должна стабилизировать полет квадрокоптера.

## 2 Вложенные перечни:

- 2.1. до 6 уровней вложенности;
- 2.2. отступы и нумерация меняются автоматически;
- 2.3. на пункты можно ссылаться.

## 3 Пункты могут содержать абзацы, формулы, и т. п.

# **ВВЕДЕНИЕ**

## **ОБЗОРНАЯ ЧАСТЬ**

*1.1. Обзор существующих моделей*

*1.2. Супер таблицы производительности*

*1.3. test*

## **РЕАЛИЗАЦИЯ**

### ***2.1. Код***

### ***2.2. Объяснение***

## ТЕСТИРОВАНИЕ

### 3.1. *JUnit*

### 3.2. *Тестирование реальной модели*



## **ЗАКЛЮЧЕНИЕ**

## **ЛИТЕРАТУРА**

## **ПРИЛОЖЕНИЕ**

***3.3. Программа отладки на Java***

***3.4. Программа управления на C***