POLITECHNIKA WROCŁAWSKA WYDZIAŁ ELEKTRONIKI

KIERUNEK: INFORMATYKA

SPECJALNOŚĆ: SYSTEMY INFORMATYKI W MEDYCYNIE

PRACA DYPLOMOWA INŻYNIERSKA

System inspekcji obszarów z wykorzystaniem autonomicznych dronów

Autonomous drone-based scouting system

AUTOR:

Mateusz Bączek

PROWADZĄCY PRACĘ:

Dr inż. Michał Kucharzak, Katedra Systemów i Sieci Komputerowych

OCENA PRACY:

Spis treści

1.	Ws	tęp	8				
	1.1.	Wprowadzenie	8				
		Cel pracy	8				
	1.3.	Popularne projekty związane z autonomiczną awiacją	8				
2.	Wy	magania funkcjonalne systemu	9				
	2.1.	Oprogramowanie na dronie	9				
		Protokoły wymiany danych	9				
		Oprogramowanie serwerowe	9				
		Oprogramowanie klienckie	9				
3.	Wybór technologii i architektura systemu						
			10				
			10				
	3.3.		10				
	3.4.		10				
	3.5.		10				
	3.6.		10				
	3.7.		10				
4.	Wd	rażanie systemu	11				
			11				
		· ·	11				
			11				
	4.3.	Tutomat yezhe aktuanzaeje kontenerow					
			11				
5.	4.4.	Automatyczne wdrażanie statycznego kodu	11 12				
5.	4.4. Tes	Automatyczne wdrażanie statycznego kodu					
5.	4.4. Tes	Automatyczne wdrażanie statycznego kodu	12				
5.	4.4. Tes : 5.1.	Automatyczne wdrażanie statycznego kodu	1 2				
5.	4.4. Tes : 5.1. 5.2.	Automatyczne wdrażanie statycznego kodu	12 12				
5.	4.4. Tes : 5.1. 5.2.	Automatyczne wdrażanie statycznego kodu	12 12 12				
 6. 	4.4. Tes : 5.1. 5.2. 5.3. 5.4.	Automatyczne wdrażanie statycznego kodu ty systemu Testy jednostkowe Testy integracyjne 5.2.1. Symulacja i symulatory Systemy ciągłej integracji Testy w terenie	12 12 12 12				
	4.4. Tes: 5.1. 5.2. 5.3. 5.4. Pod	Automatyczne wdrażanie statycznego kodu ty systemu Testy jednostkowe Testy integracyjne 5.2.1. Symulacja i symulatory Systemy ciągłej integracji Testy w terenie	12 12 12 12				
	4.4. Tes: 5.1. 5.2. 5.3. 5.4. Pod	Automatyczne wdrażanie statycznego kodu ty systemu Testy jednostkowe Testy integracyjne 5.2.1. Symulacja i symulatory Systemy ciągłej integracji Testy w terenie sumowanie Wyniki testów	12 12 12 12 12				
	4.4. Tes: 5.1. 5.2. 5.3. 5.4. Pod 6.1.	Automatyczne wdrażanie statycznego kodu ty systemu Testy jednostkowe Testy integracyjne 5.2.1. Symulacja i symulatory Systemy ciągłej integracji Testy w terenie sumowanie Wyniki testów Osiągnięta sprawność	12 12 12 12 13				
	4.4. Tes: 5.1. 5.2. 5.3. 5.4. Pod 6.1. 6.2. 6.3.	Automatyczne wdrażanie statycznego kodu ty systemu Testy jednostkowe Testy integracyjne 5.2.1. Symulacja i symulatory Systemy ciągłej integracji Testy w terenie sumowanie Wyniki testów Osiągnięta sprawność Pola do poprawy	12 12 12 12 12 13				

α	•		_	•
	ทาง	tre	CI	٠1
\sim		$\iota\iota\iota$	υc	··

Indeks rzeczowy		14
-----------------	--	----

Spis rysunków

Spis listingów

Spis tabel

Skróty

GCS (ang. Ground control station)

JSON (ang. JavaScript Object Notation)

Wstęp

- 1.1. Wprowadzenie
- 1.2. Cel pracy
- 1.3. Popularne projekty związane z autonomiczną awiacją

Wymagania funkcjonalne systemu

- 2.1. Oprogramowanie na dronie
- 2.2. Protokoły wymiany danych
- 2.3. Oprogramowanie serwerowe
- 2.4. Oprogramowanie klienckie

Wybór technologii i architektura systemu

- 3.1. Oprogramowanie na dronie
- 3.2. Protokoły wymiany danych
- 3.3. Oprogramowanie serwerowe
- 3.4. Oprogramowanie klienckie
- 3.5. Struktura repozytoriów
- 3.6. Praca z wieloma repozytoriami
- 3.7. Wspólne punkty stykowe git submodules

Wdrażanie systemu

- 4.1. Konteneryzacja
- 4.2. Automatyczne budowanie projektów
- 4.3. Automatyczne aktualizacje kontenerów
- 4.4. Automatyczne wdrażanie statycznego kodu

Testy systemu

- 5.1. Testy jednostkowe
- 5.2. Testy integracyjne
- **5.2.1.** Symulacja i symulatory
- 5.3. Systemy ciągłej integracji
- **5.4.** Testy w terenie

Podsumowanie

- 6.1. Wyniki testów
- 6.2. Osiągnięta sprawność
- 6.3. Pola do poprawy
- 6.4. Wnioski

Literatura