**Diplomamunka részei:**

1. Kivonat
2. Abstract
3. Tartalomjegyzék (folyamatos frissítés)
4. Bevezetés (kész)
5. Önjáró autó szintjei (kész)
6. Hardver architektúra (kész)
7. Szoftverarchitektúra (kész)
8. Szenzorok fúziója (kész)
9. Lidar filter projekt bemutatása (kész)
10. Robot Operating System (ROS) (kész)
11. Pontfelhő (kész)
12. Vizsgált terület meghatározása (kész)
13. Pontok tárolása és egyéb számítások (kész)
14. Nem út pontok szűrése (kész)
15. Út pontok szűrése (kész)

Rekurzív gyorsrendező algoritmus (kérdéses még)

1. Topic-ok feltöltése és közzététele (kész)
2. Marker pontok keresése
3. Marker ponthalmaz egyszerűsítése
4. Marker összeállítása
5. Dynamic reconfigure
6. Összehasonlító elemzések
7. Továbbfejlesztési lehetőségek
8. Irodalomjegyzék (folyamatos frissítés)
9. Ábrajegyzék (folyamatos frissítés)
10. Mellékletek (forráskód)