**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)
16. Topic-ok feltöltése és közzététele (kész)
17. Marker pontok keresése (kész)
18. Marker összeállítása (kész)
19. Vonallánc egyszerűsítő algoritmusok vizsgálata (kész)
20. Dynamic reconfigure (kész)
21. Összehasonlító elemzések (kész)
22. Továbbfejlesztési lehetőségek (kész)
23. Összegzés
24. Irodalomjegyzék (folyamatos frissítés)
25. Ábrajegyzék (folyamatos frissítés)
26. Mellékletek (forráskód)