**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
10. Pontfelhő
11. Robot Operating System (ROS)
12. Vizsgált terület meghatározása
13. Pontok tárolása
14. Nem út pontok szűrése

Ray ground filter

Ring ground filter

1. Út pontok szűréseű

Rekurzív gyorsrendező algoritmus

1. Csoportok feltöltése
2. Marker pontok keresése
3. Marker ponthalmaz egyszerűsítése
4. Marker összeállítása
5. Dynamic reconfigure
6. Eredmények
7. Továbbfejlesztési lehetőségek
8. Összegzés
9. Irodalomjegyzék (folyamatos frissítés)
10. Ábrajegyzék (folyamatos frissítés)
11. Mellékletek (forráskód)