**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
14. Nem út pontok szűrése

Ray ground filter

Ring ground filter

1. Út pontok szűrése

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)