

Московский Авиационный Институт

(Национальный исследовательский университет)

Разработка прототипа системы управления автономным роботом на базе Kaspersky OS

Разработали:
Цатурьян К. А.,
Тимошенко А. В.,
Кострицына А. И.

Научный руководитель:
старший преподаватель, Максимов А. Н.



Актуальность темы. Предмет и объект исследования.

Система
управления

Роботизац
ия



Цель. Гипотеза. Задачи.

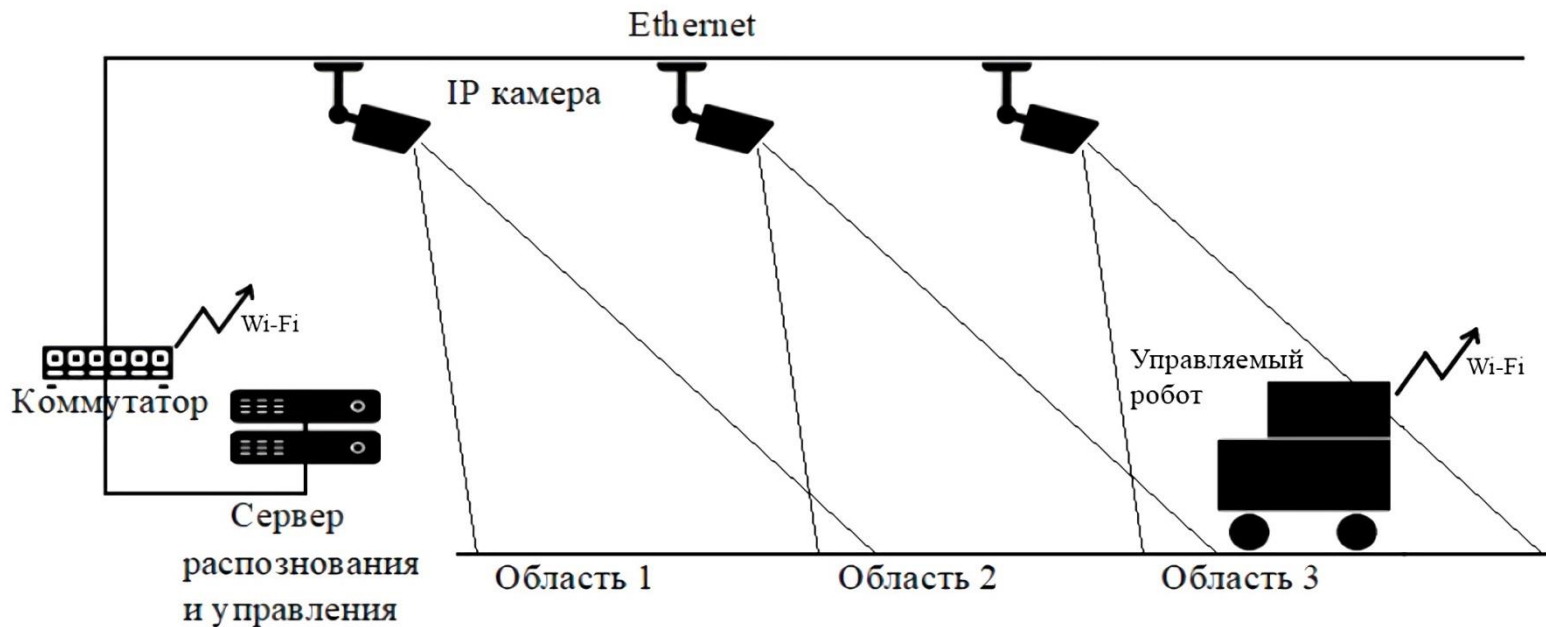
■ KOS

■ Автоматиза
ция
процесса

■ TCP/IP

Фотка нашего робота?

Комплекс технических средств

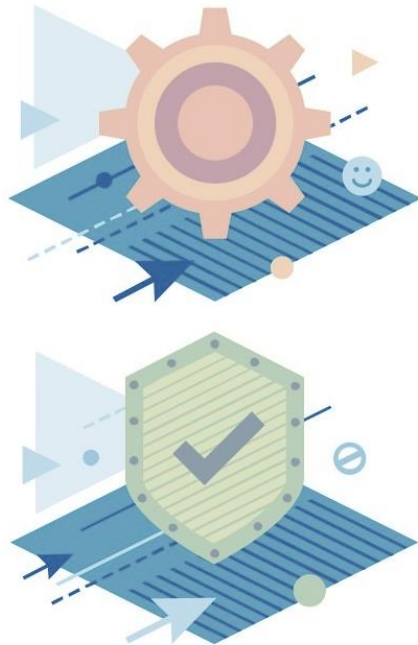


Решение проблемы должной безопасности.

KSS

Разбиение
доменов

Контроль
связи
между
доменами



Основные принципы:

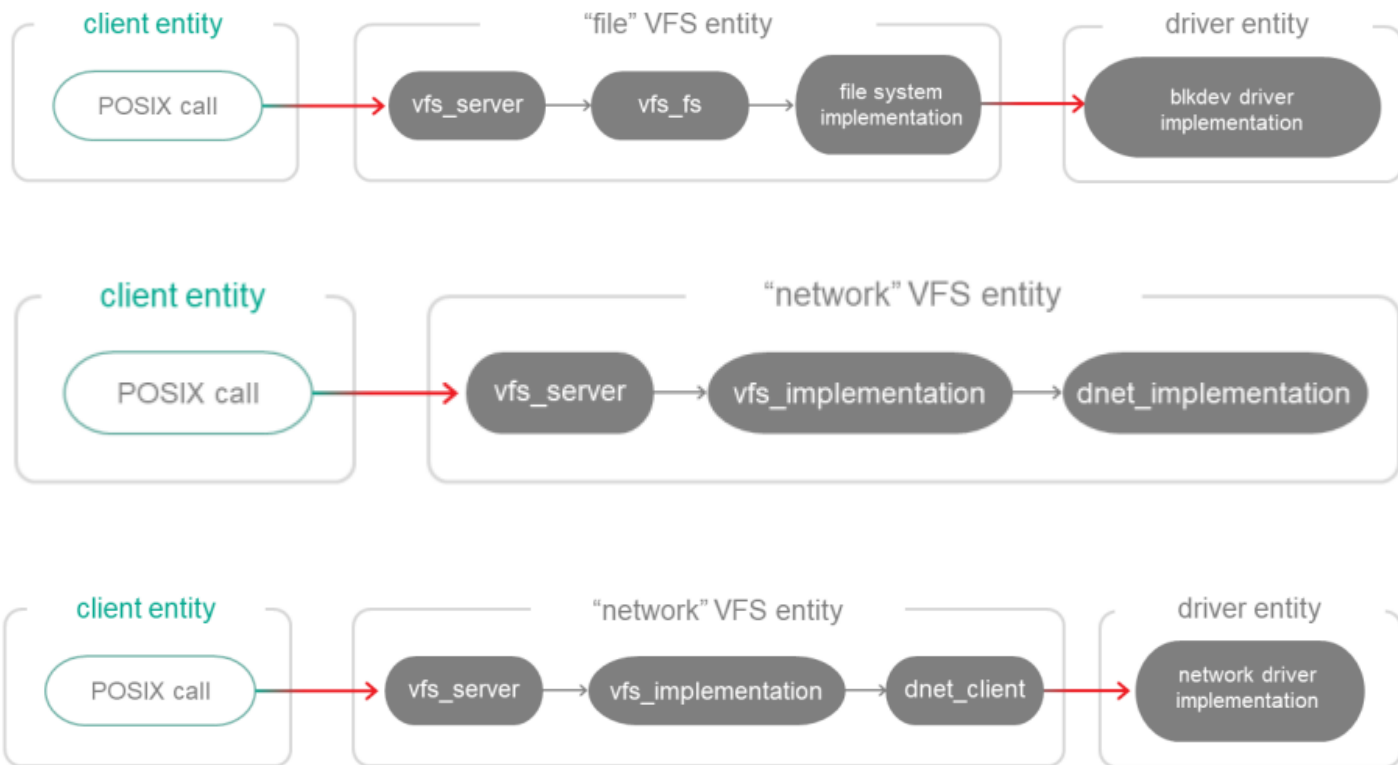
- Безопасность, заложенная в архитектуру
- Использование MILS подхода с мониторингом сообщений
- Микроядро
- Специальные требования к ОС для встраиваемых систем

(VFS EDL?)

Сетевая
связь

Сущность

Каналы
IPC



Отсылка команд по TCP/IP.

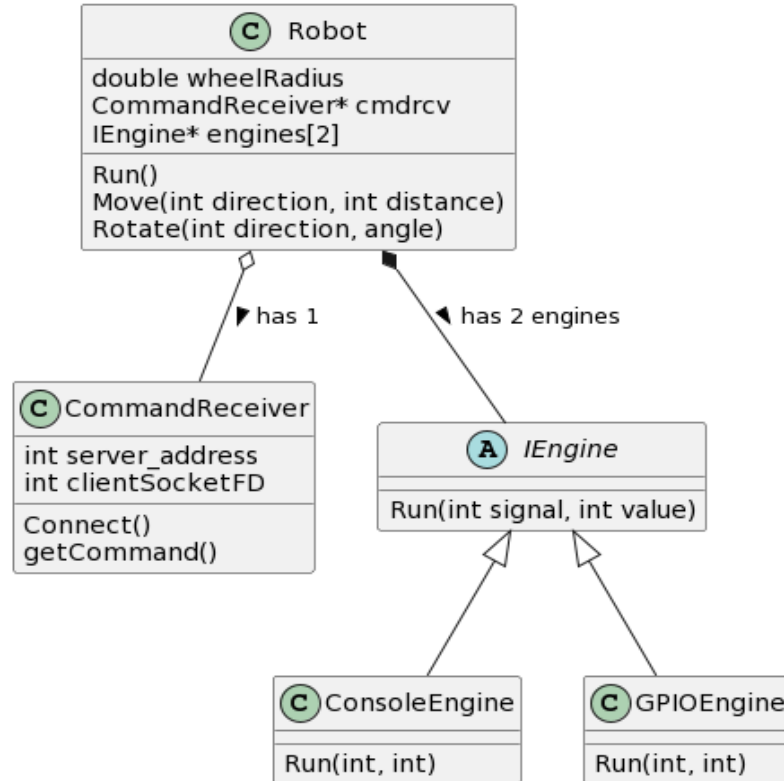
-

Структурная схема ПО

Про касперский ОС в структуре ПО
Нарисовать схему с VFS, драйвер
сетевой, EDL)

.

Диаграмма классов



Анализ и практическая значимость результатов

■ FLASK
архитектура

■ KOS



Спасибо за внимание!

Цатурьян Константин
Тимошенко Александр
Кострицына Анастасия



@fanglores
@timoshenkoalex
@Anapkost

Максимов Алексей

@