Предварительная версия текста

**Вступление**

Добрый день

**Слайд 2. Актуальность, цель работы, задачи.**

Всё более широкое применение начинают приобретать автономные роботы. Например, можно уже сейчас увидеть на дорогах роботов-доставщиков, производящих доставку еды и не только. Кроме доставки разных товаров существует большое количество ещё не автоматизированных задач, которые можно делегировать роботам.

Работа посвящена разработке автономной системы управления роботами для их навигации в закрытых помещениях. Разрабатываемая система должна обладать достаточной гибкостью для настройки под конкретную задачу и обеспечивать хорошую защиту от взлома.

**Слайд 3. Описание системы. КТС.**

Для достижения поставленной цели спроектирована информационная система, состоящая из камер видеонаблюдения, сервера и мобильных роботов, подключенных к серверу по Wi-Fi. Сервер обрабатывает видеопоток, поступающий с камер, находящихся на стенах помещения, распознает положение роботов и направляет им соответствующие команды.

//рассказать что сервер и малина – на KOS

**Слайд 4.1. Почему именно KOS? PVM?**

Одной из главных задач реализации поставленной цели является обеспечение безопасности системы от умышленного взлома. Для решения данной задачи использована отечественная операционная система Kaspersky OS.

В результате работы представлен рабочий прототип системы, который демонстрирует возможность разработки защищенных управляющих приложений, использующих FLASK архитектуру для обеспечения контроля выполнения политики безопасности.

**Слайд 4.2. VFS? EDL?**

**Слайд 5. Alpha Bot (?). Отсылка команд по TCP/IP, потенциально MQTT.**

**Слайд 6. Электрическая схема робота.**

**Слайд 7. Структурная схема ПО.**

**Слайд 8. Диаграмма классов.**

**Слайд 9. Что-то про GPIO? Или добавить выше про MQTT или тд (?)**

**Заключение**

Спасибо за внимание, звоните пишите, любим 307.