1. Introducere
2. Sistem de operare in timp real pentru roboti
   1. ROS
      1. X1
      2. X2
   2. Mediul de simulare
   3. Interfata cu roboti fizici
   4. Interfata cu utilizatorul
3. Platforma hardware
   1. Unitatea centrala de prelucrare – Master
   2. Robotul Pioneeer 3Dx
   3. Camera de achizitie de date
   4. Echipament de comanda si control
4. Implementarea modelulului experimental
   1. Configurarea masinii virtuale
   2. Configurarea platformei fizice
   3. Transmiterea si receptionarea datelor forlosindu-se noduri ROS
   4. Implementarea modulului de mapare a mediului inconjurator
      1. Maparea in mediul virtual
      2. Maparea in mediul real
   5. Implementarea modulului de navigatie
      1. Navigarea in mediul virtual
      2. Navigarea in mediul real
   6. Implementarea interfetei cu utilizatorul
   7. Salvarea datelor folosind un program de versionare
5. Rezultate experimentale
   1. Maparea etajul 1 de la institute
   2. Navigarea intr-un mediu predefinit
   3. Xxx
6. Concluzii
7. Bibliografie