

# **Тема: Программная система телеприсутствия для мобильного робота**

Выполнил:

студент группы 14-ВМв

Голяков Александр Михайлович

Научный руководитель:

к.т.н., доцент Гай Василий Евгеньевич

# Цели и задачи работы

Цель работы: Разработать систему телеприсутствия для мобильного робота

Задачи работы:

- Выбор средств разработки системы
- Разработка структуры системы
- Программная реализация системы
- Тестирование системы

# Телеприсутствие

Набор технологий, позволяющий пользователю, например с помощью специальных устройств (телеуправляемых роботов), получить впечатление того, что он находится и/или воздействует на место, где его сейчас нет

- Видео
- Звук
- Манипулирование

# Актуальность

- Потребность со стороны учебной, медицинской, военной и промышленной сферы
- Перспективное направление развития видео-конференц-связи
- Удешевление аппаратных средств и трафика передачи данных

# Обзор существующих систем телеприсутствия



Double 2



Beam+max

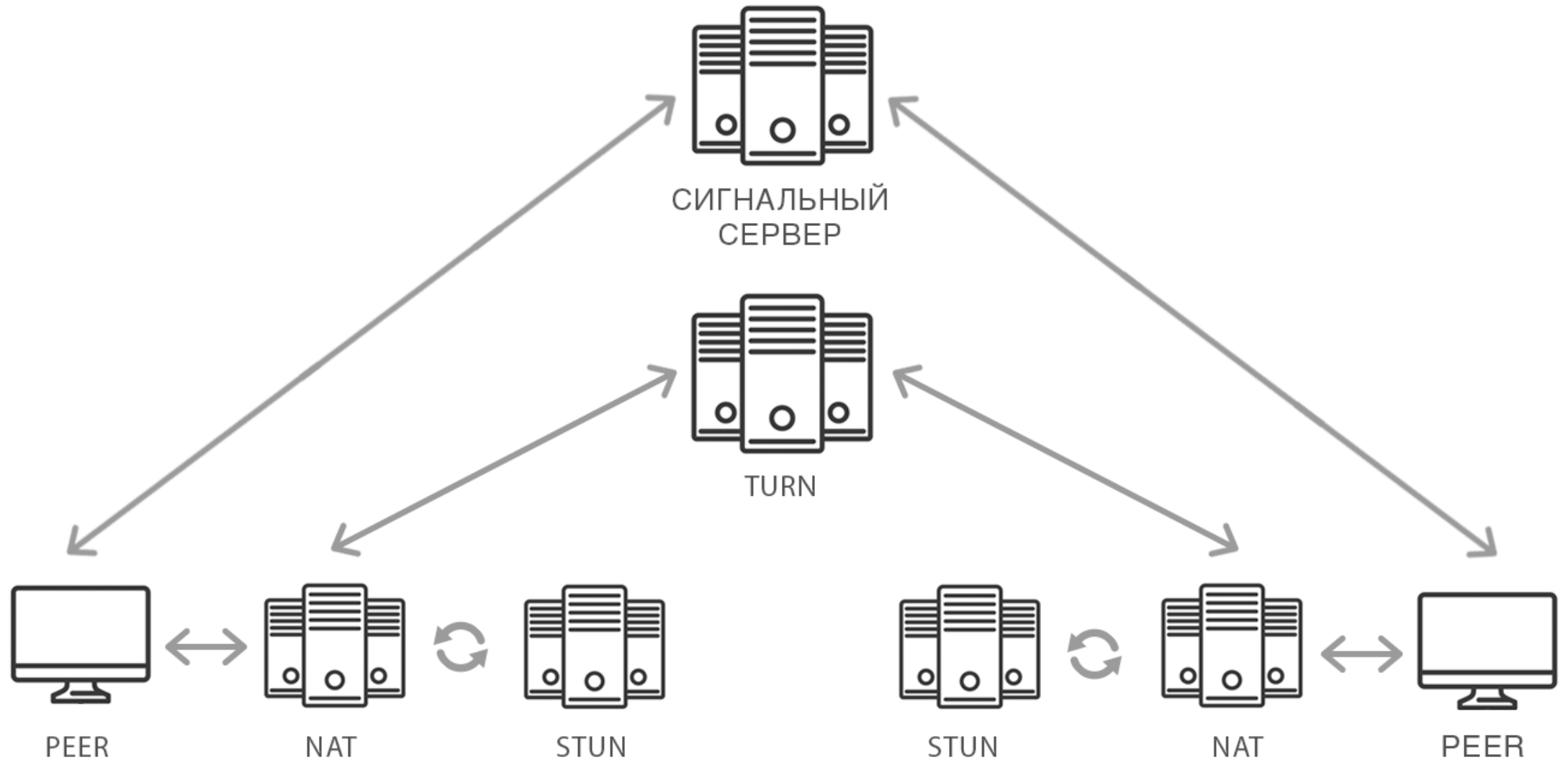


Padbot P2

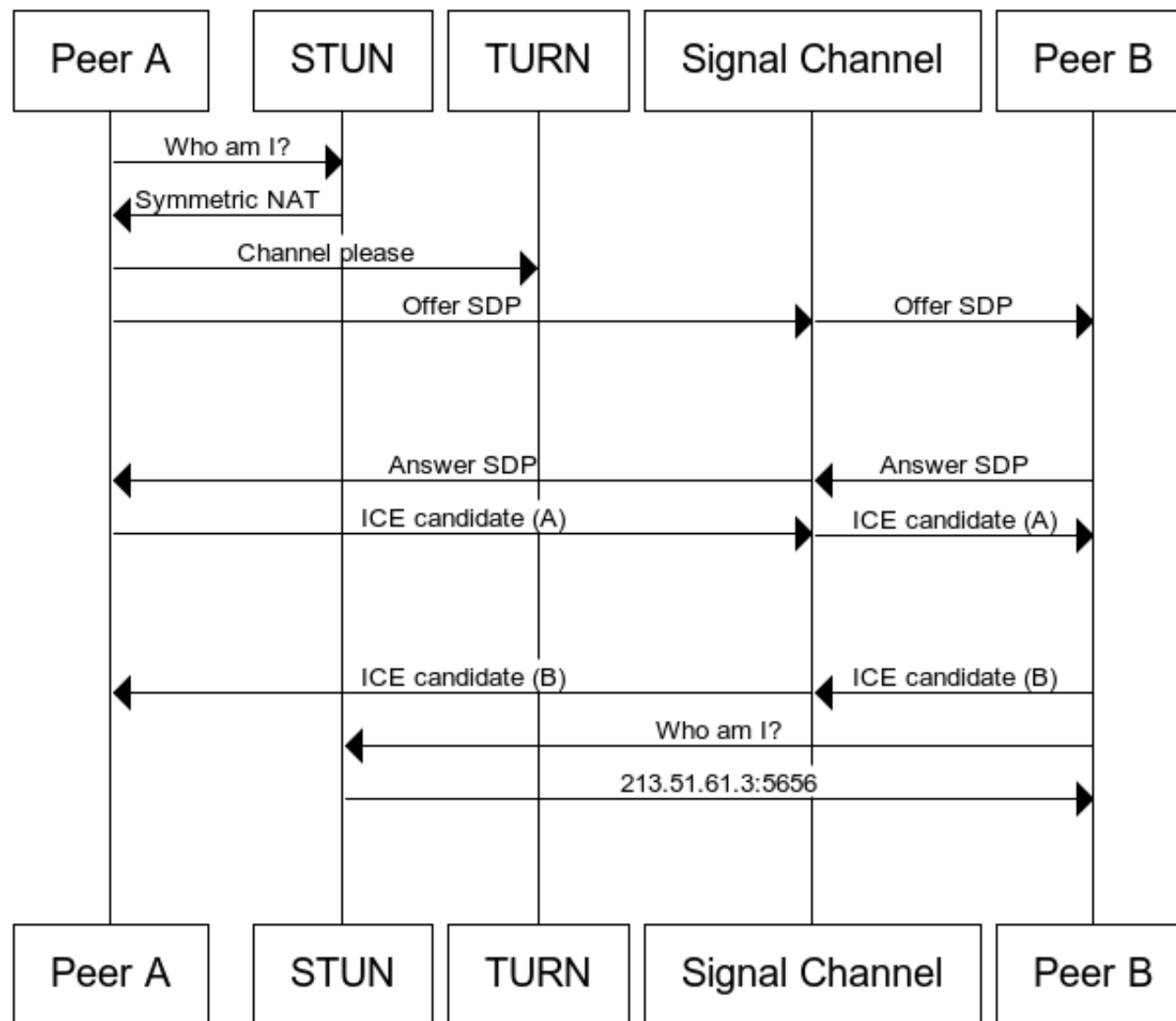


BotEyes-Pad

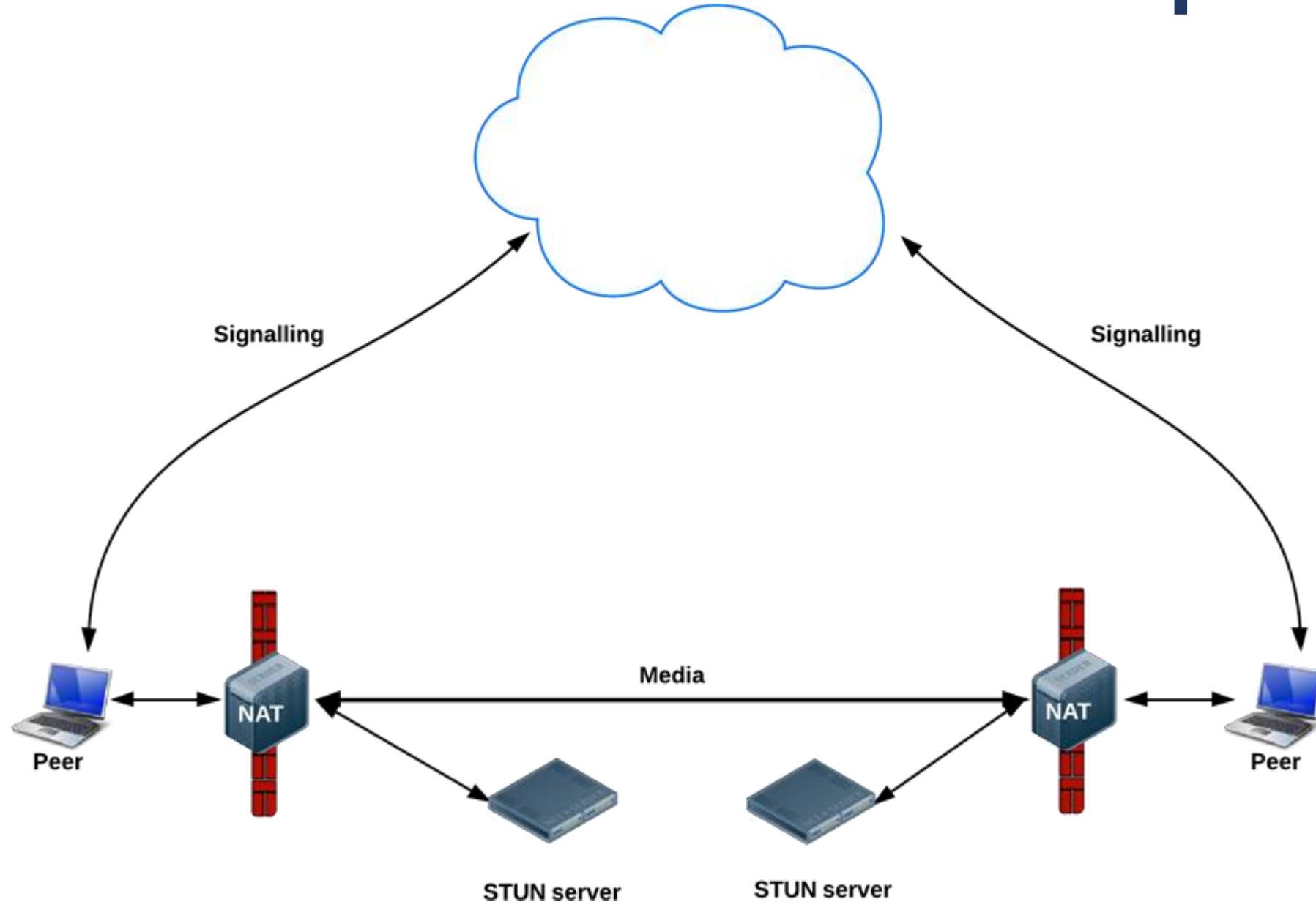
# Структурная схема системы



# Процесс установки соединения

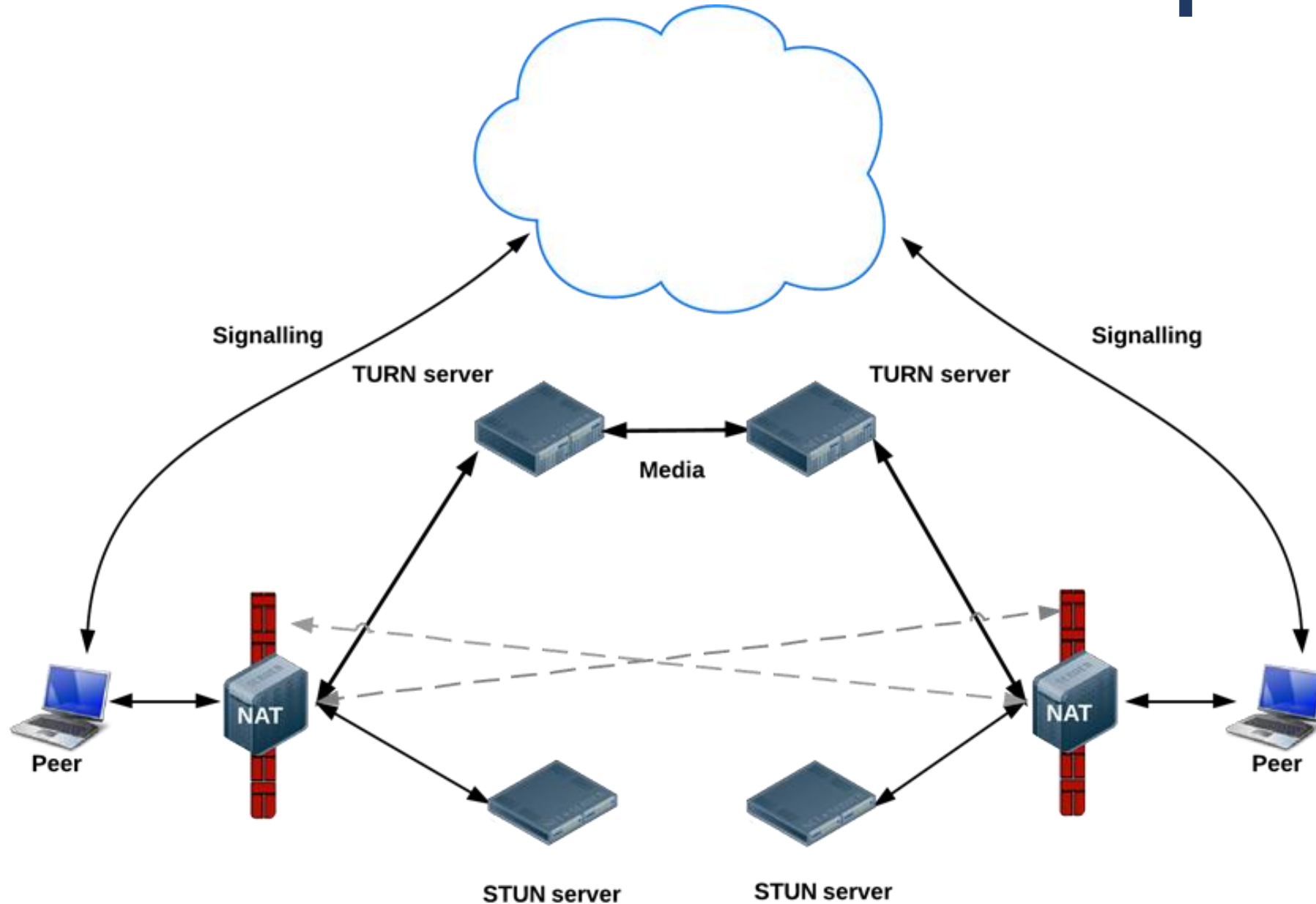


# С использованием STUN-сервера





# С использованием TURN-сервера



# Презентация. Главная страница

## Webrtc Video Room

Please enter a room name.

39920328|

Join

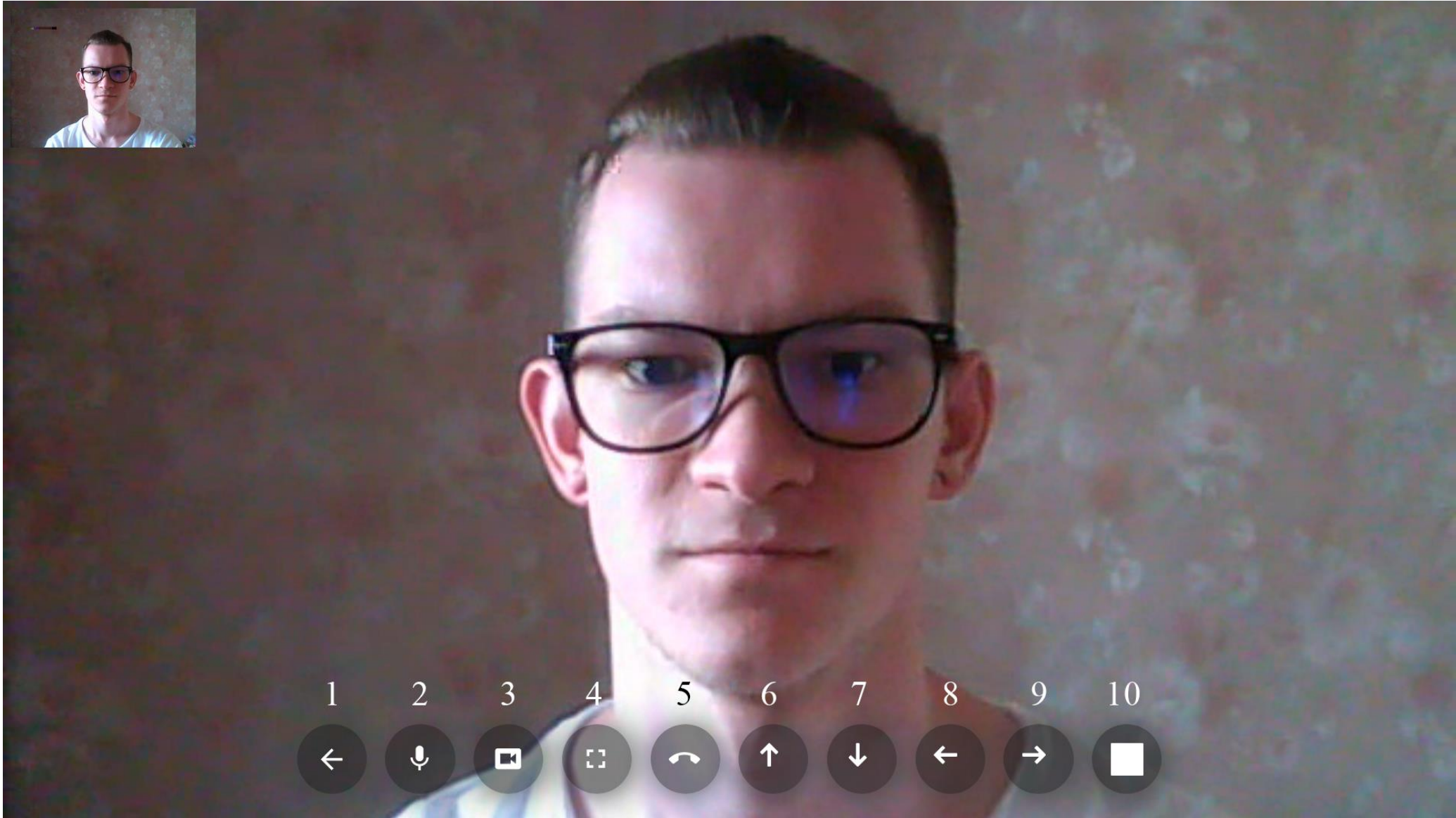
Random

Recently used rooms:

[80828539](#)

[80885173](#)

# Презентация. Страница комнаты



**Спасибо за внимание!**