

Разработка системы для обработки данных с дрона для автономного инвентарного учета на складе

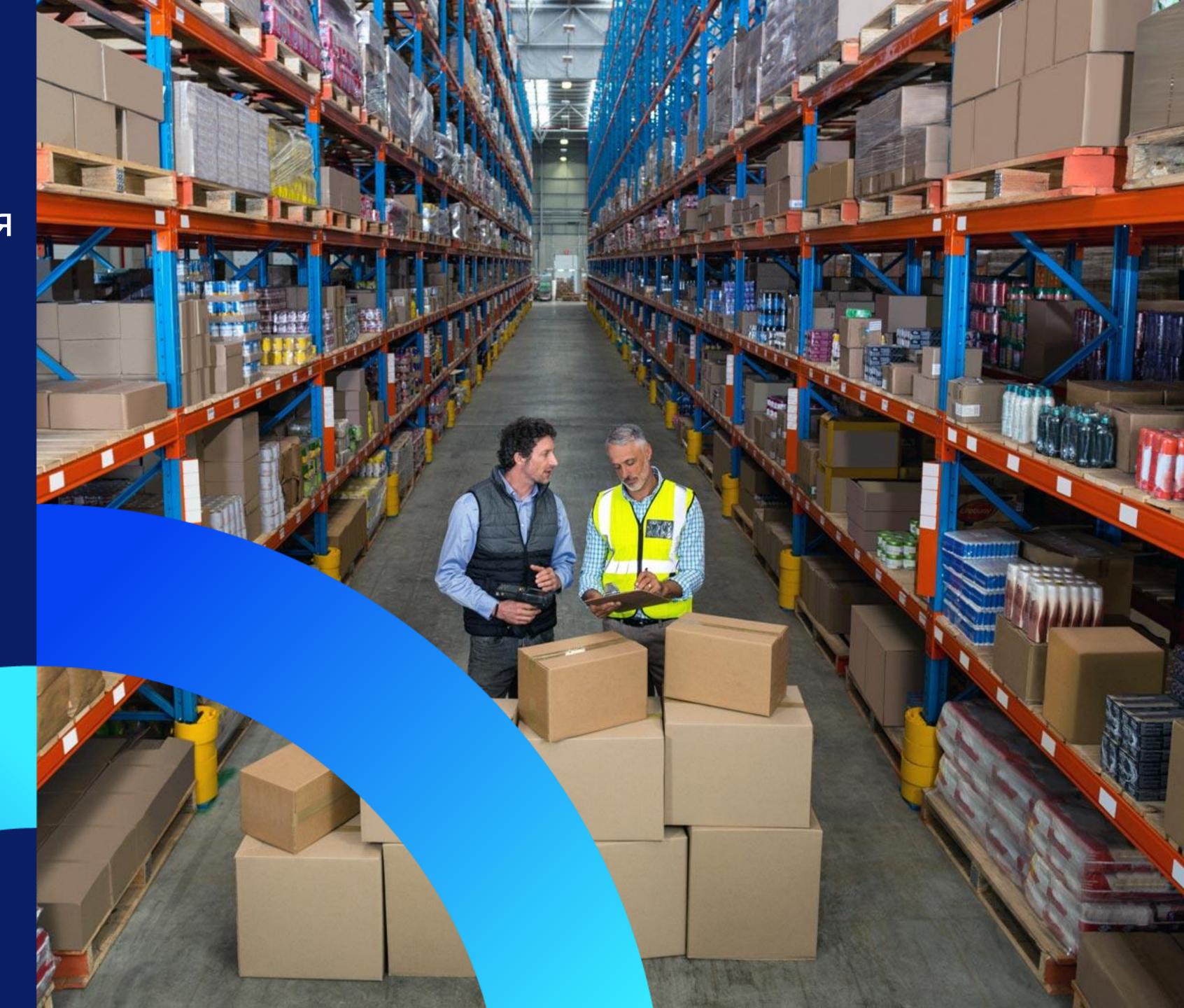
Выполнил студент группы: БИСТ-21-3 Картвелишвили Корнели Ильич Руководитель и. о. заведующего кафедрой доцент Колистратов М. В.

Кафедра Инфокоммуникационных технологий 11.06.2025



Актуальность

Традиционная инвентаризация занимает много времени, имеет низкую точность и связана с рисками для сотрудников, а существующие альтернативные методы автоматизированной инвентаризации являются дорогостоящими и имеют множество ограничений





Цель:

• Разработать систему автоматизированной инвентаризации с применением дрона

Задачи:

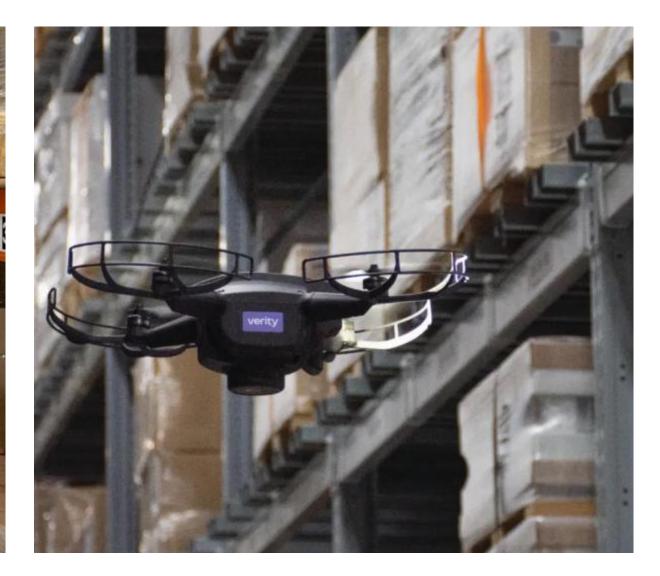
- Провести анализ существующих решений
- Выбрать технологии и программные инструменты для реализации проекта
- Разработать техническую и программную части системы сканирования
- Провести апробацию системы



Обзор существующих решений











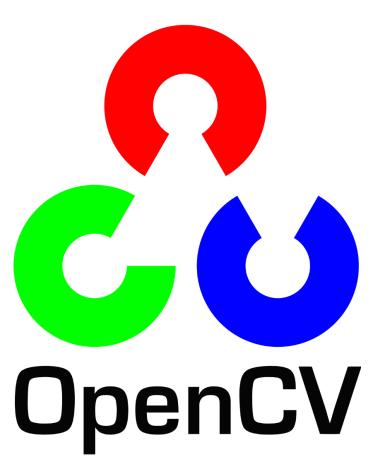


Стэк используемых технологий















Алгоритм работы системы

ОператорЗапускает систему

Дрон

Летит по заданной траектории и передает видеопоток на сервер

Сервер

Обрабатывает видеопоток и добавляет распознанные данные в БД

Веб-приложение

Отображает полученные данные



Техническая реализация

Аппаратная платформа:

- 1) Миниатюрная аппаратная платформа квадрокоптера весом 250 граммов
- 2) Производительный бортовой компьютер Raspberry Pi 4 Compute Module
- 3) Камера для навигации
- 4) Датчик расстояния для измерения высоты
- 5) Камера для сканирования QR-кодов

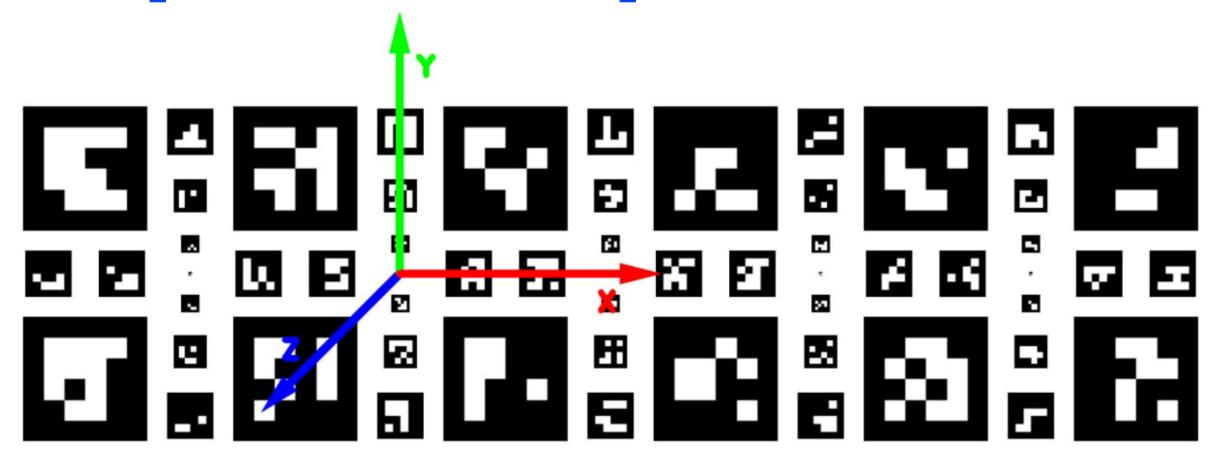
Программное обеспечение:

- 1) Открытое ПО полетного контроллера РХ4
- 2) ПО бортового компьютера на базе Linux и ROS с поддержкой технического зрения

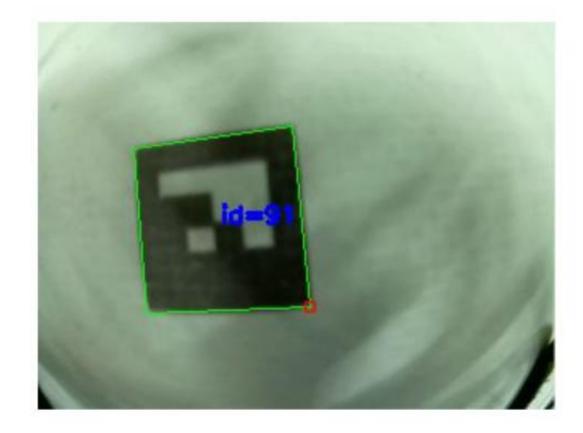




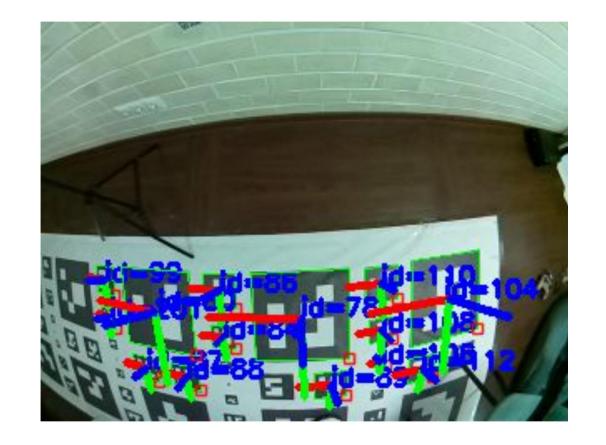
Программная реализация

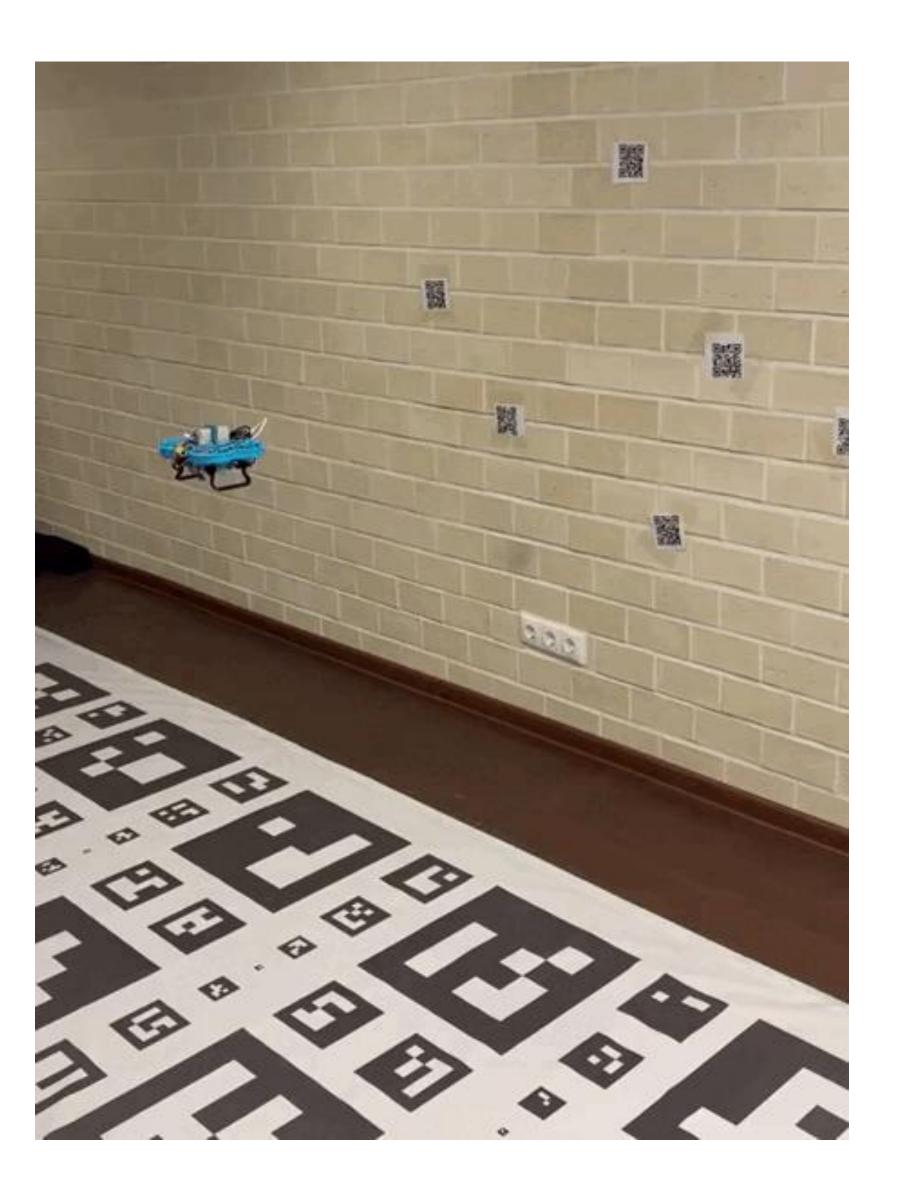


/aruco_detect/debug



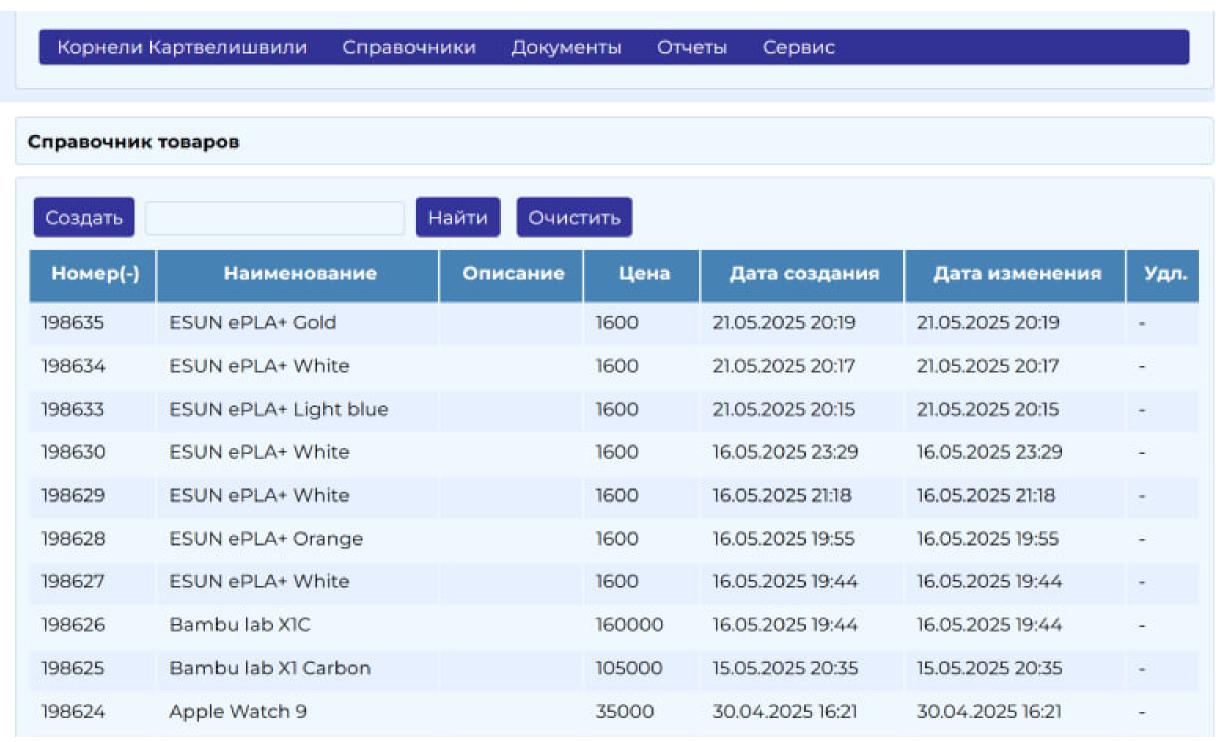
/aruco_detect/debug

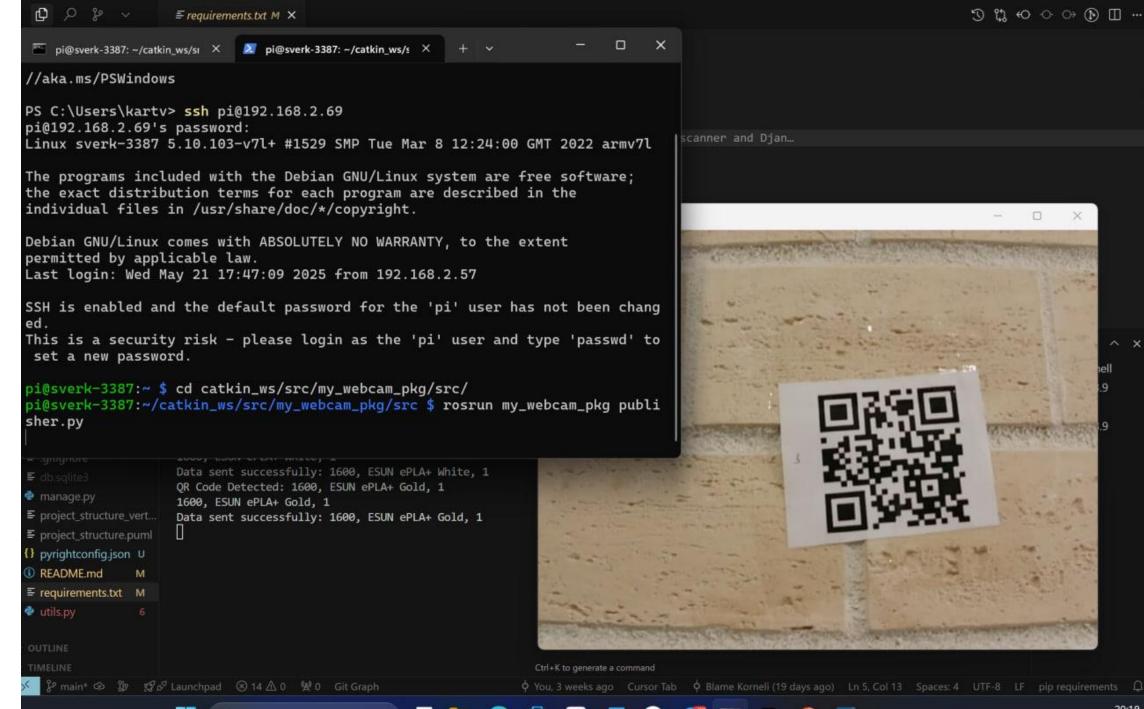






Программная реализация





Веб-интерфейс справочника товаров

Вывод результата работы системы сканирования в терминал



Сравнение с другими решениями

Характеристика	Разработанная система	Аналоги
Навигация	ArUco-маркеры	GPS, RFID, ИИ-навигация
База данных	SQLite	MySQL, PostgreSQL
Платформа дронов	Аппаратная платформа от российской компании	Проприетарные дроны
Стоимость	Низкая	Высокая



Заключение

В результате выполнения ВКР была достигнута поставленная цель и решены все обозначенные задачи.

- Проведен анализ существующих решений.
- Выбраны технологии и программные инструменты для реализации проекта.
- Разработана техническая и программная части системы сканирования.
- Проведена апробация системы.

