

Projekt: Samochód autonomiczny

Metoda strukturalna

Grupa 2.1, 1K211

Kotarba Piotr

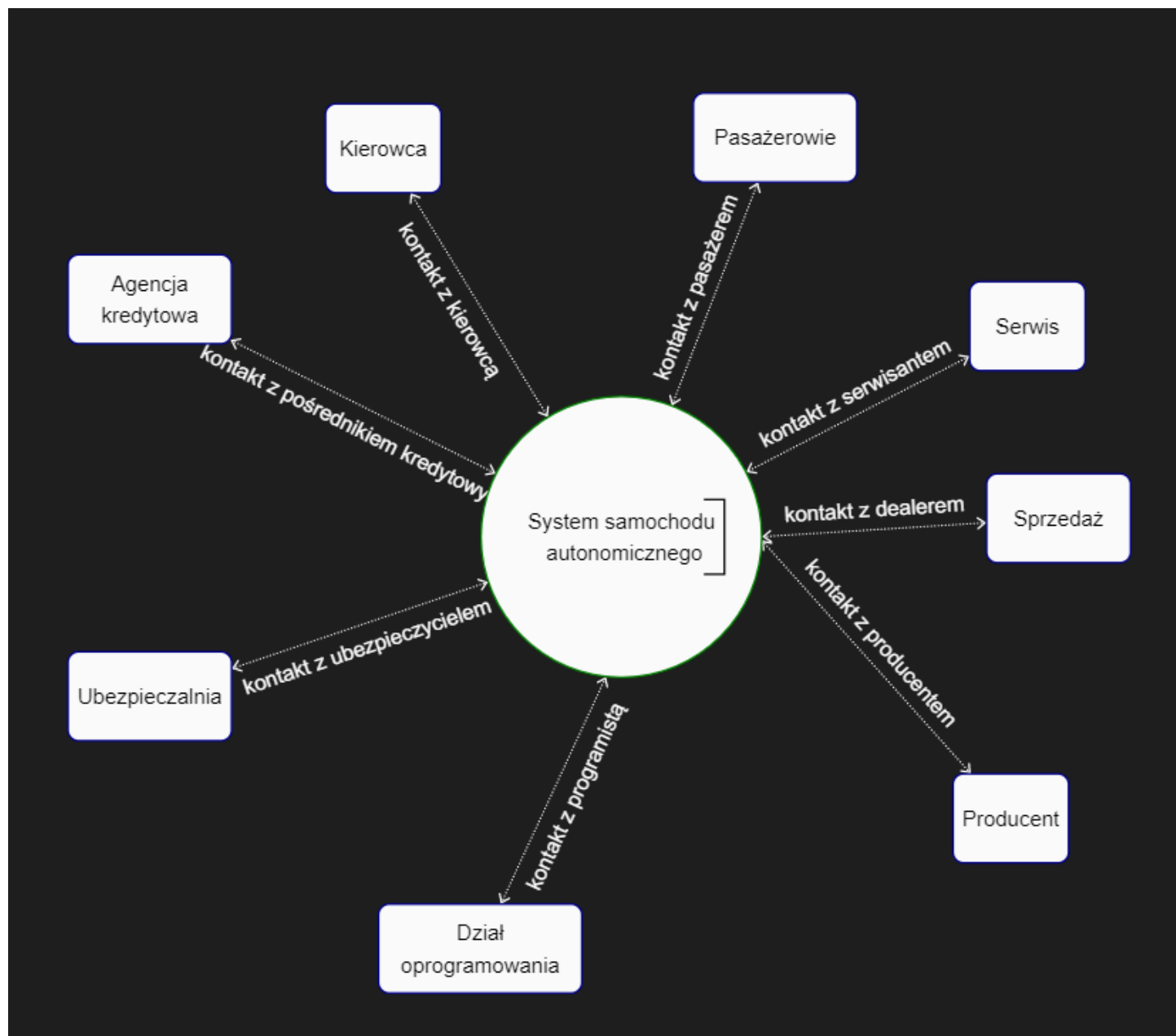
Dziwisz Paweł

Dębosz Tomasz

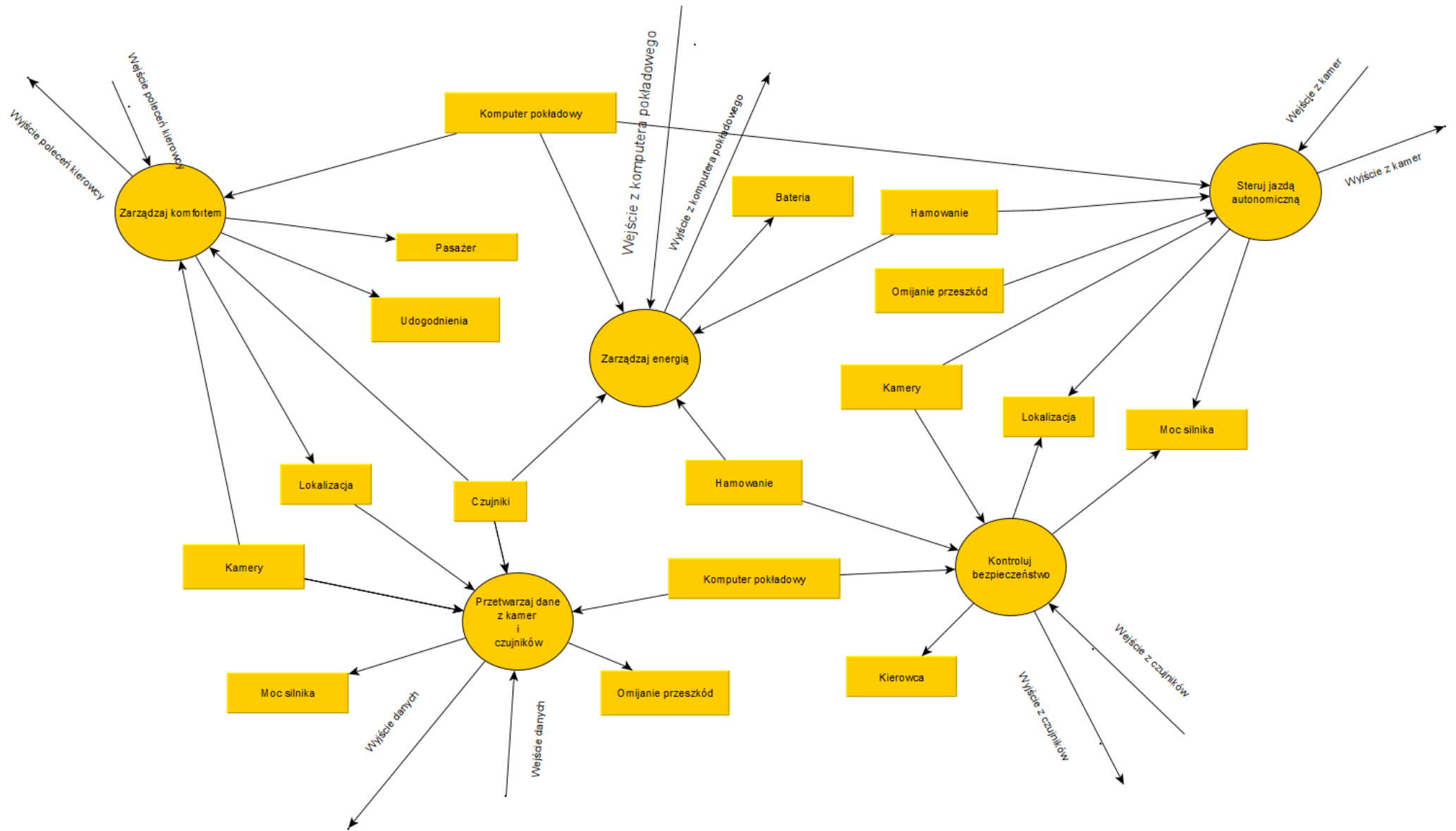
Trojak Łukasz

Ihor-Severyn Dolhopolov

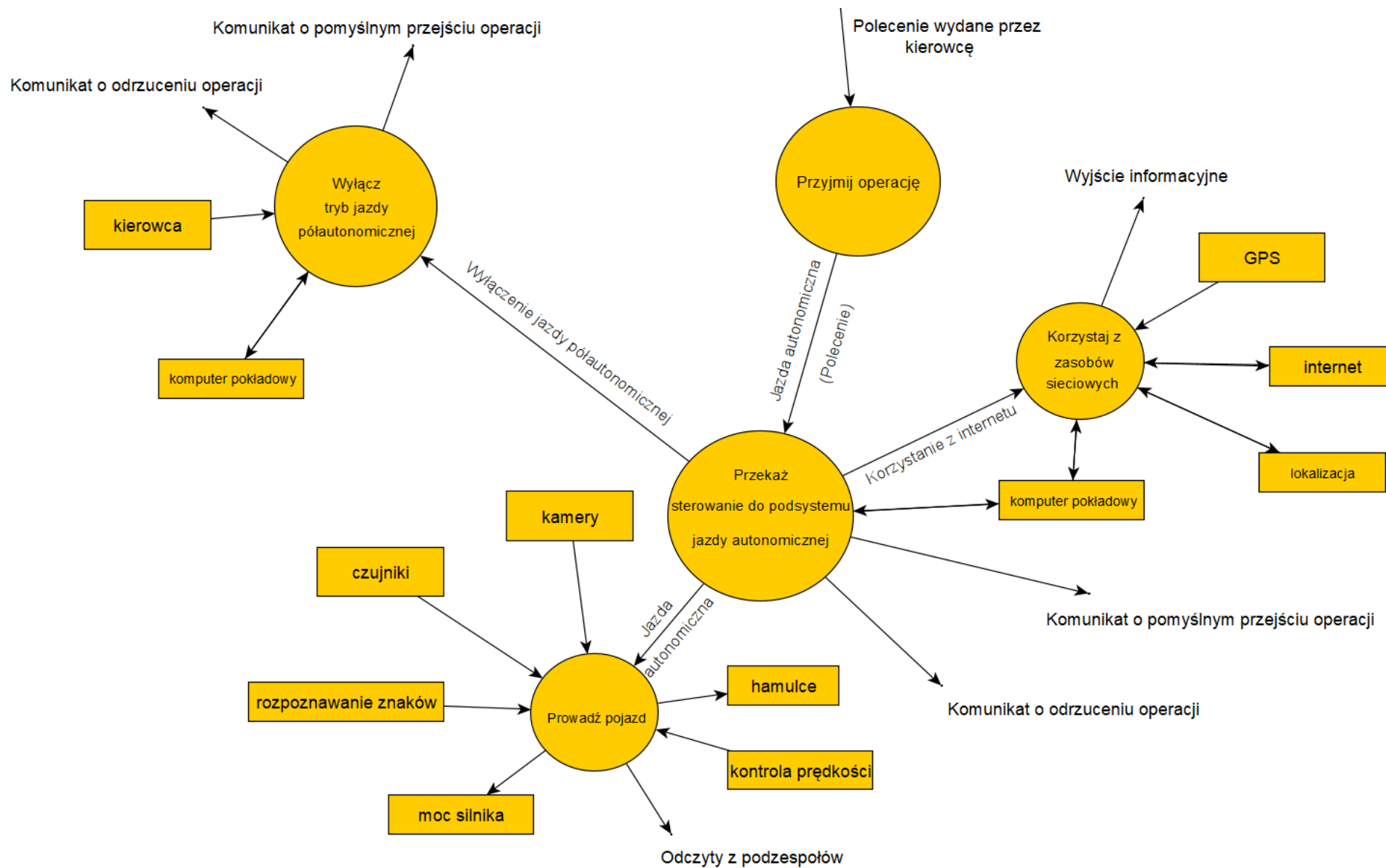
1. Diagram kontekstowy (CD):

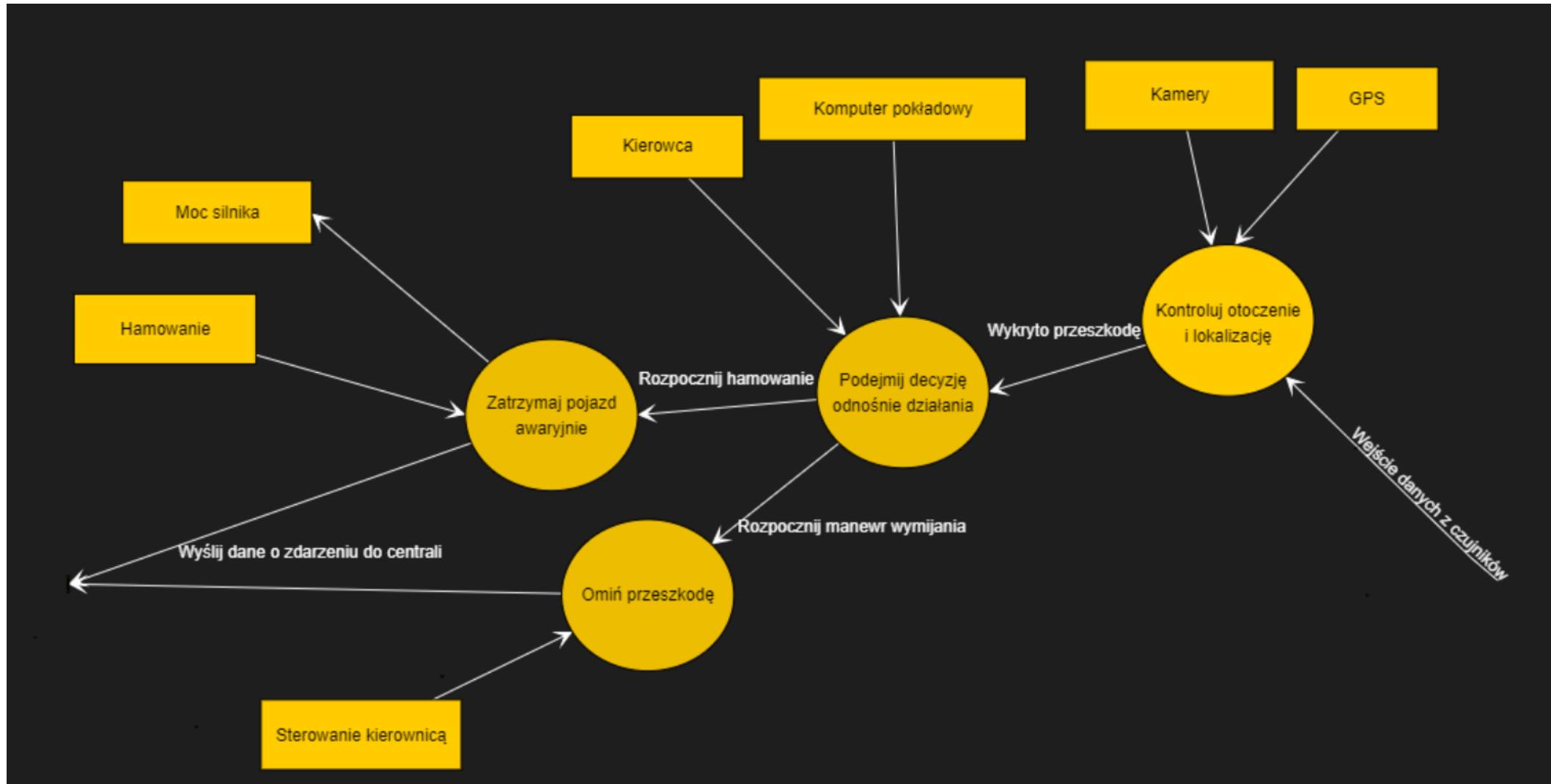


2. Diagram na poziomie zerowym (DFD 0):

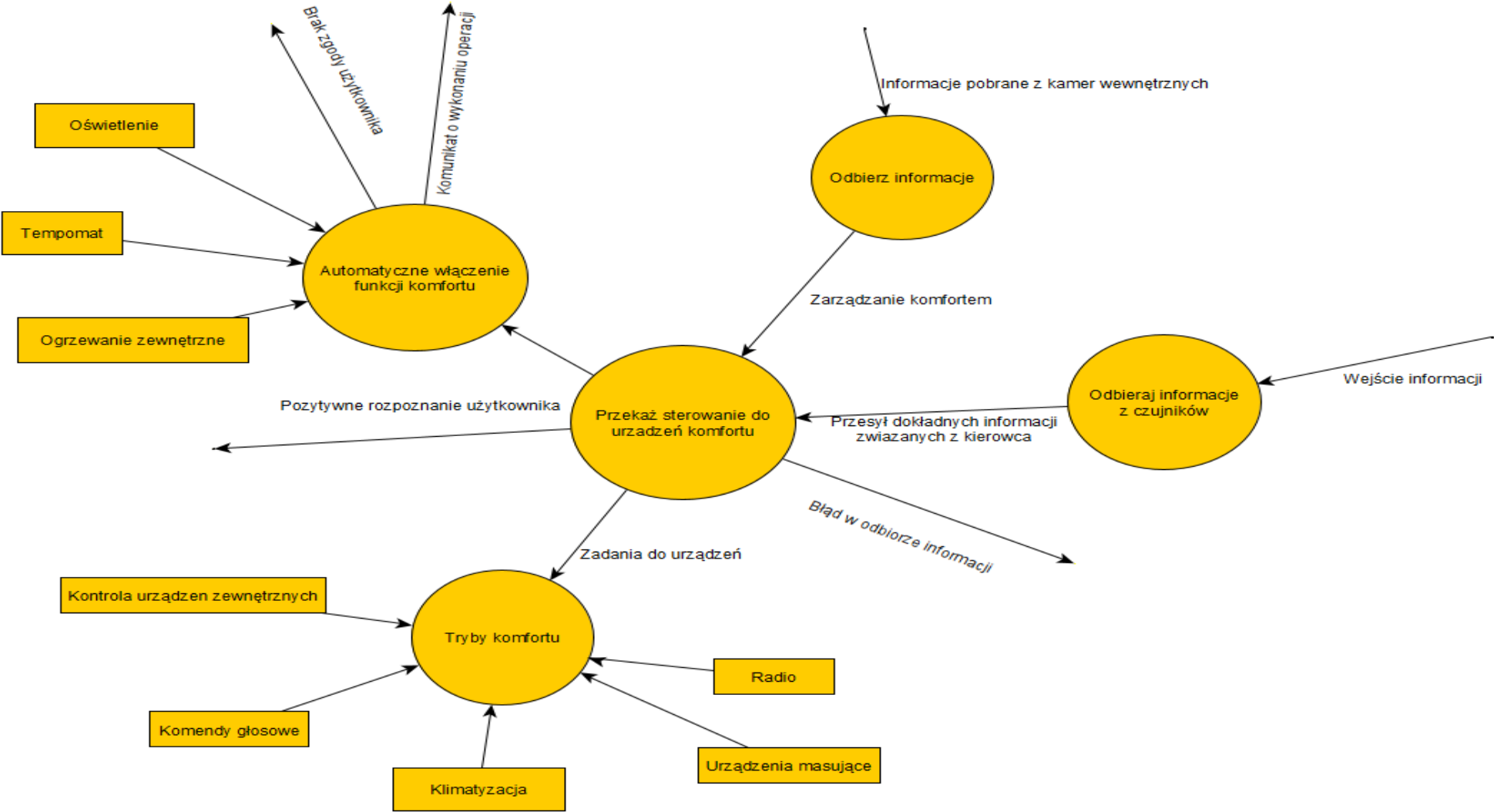


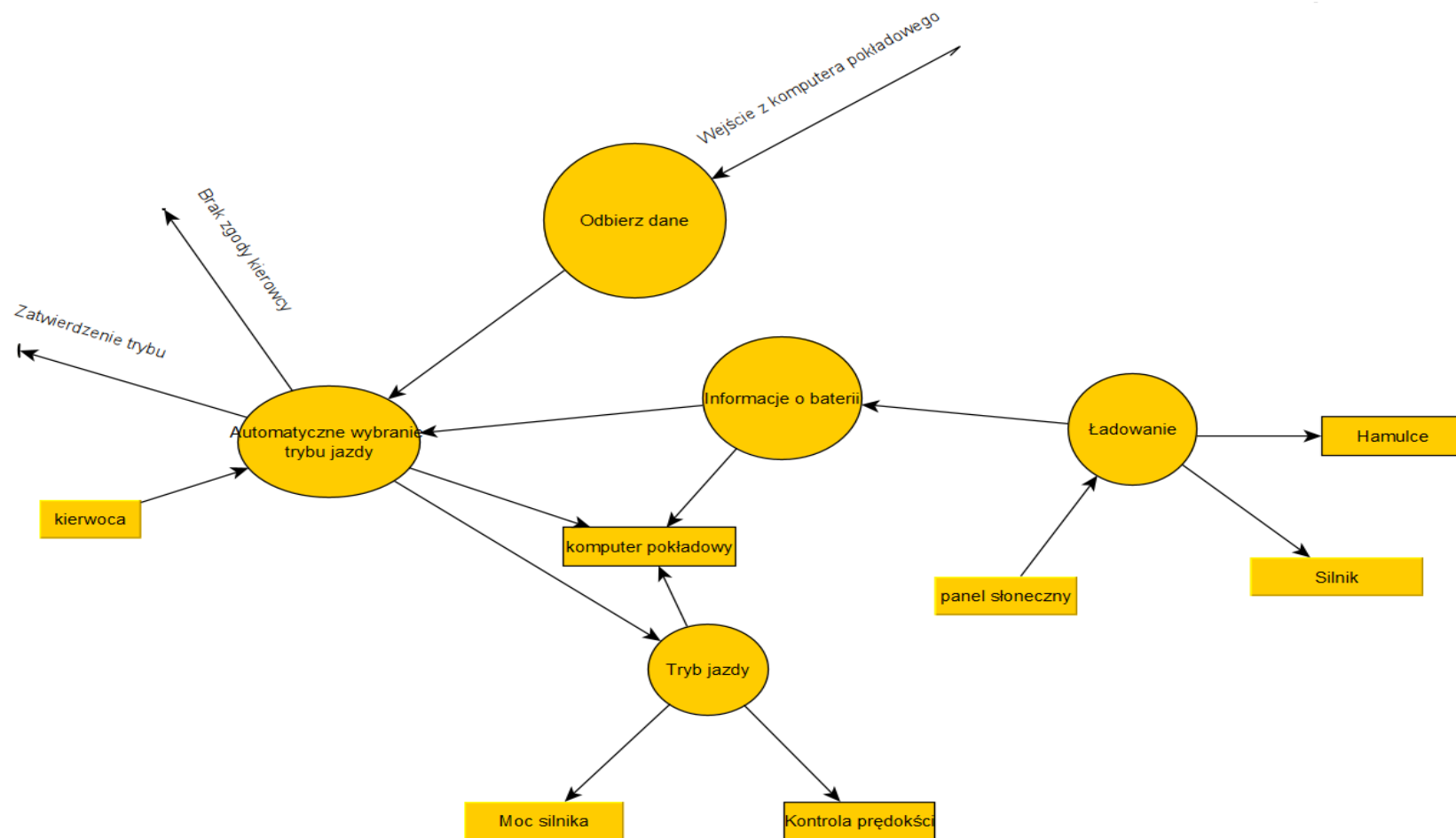
3. Diagramy na poziomie pierwszym (DFD 1):
Dębosz Tomasz: Sterowanie jazdą autonomiczną:





Dziwisz Paweł:





Ihor-Severyn Dolhopolov:

