

Министерство образования Республики Беларусь

Учреждение образования  
БЕЛОРУССКИЙ ГОСУДАРСТВЕННЫЙ УНИВЕРСИТЕТ  
ИНФОРМАТИКИ И РАДИОЭЛЕКТРОНИКИ

Факультет: ФЗО. Кафедра: ЭВМ.

Специальность: 40 02 01 «Вычислительные машины, системы и сети».

Специализация: 40 02 02 01 «Проектирование и применение локальных компьютерных сетей».

УТВЕРЖДАЮ

Заведующий кафедрой ЭВМ

\_\_\_\_\_ Д.И. Самаль

«\_\_\_\_» \_\_\_\_\_ 2018 г.

**ЗАДАНИЕ**

по дипломному проекту студента  
Шавердо Михаила Михайловича

- 1 Тема проекта: «Программное средство для отладки алгоритмов нечеткого управления мобильными роботами» – утверждена приказом по университету от 12 февраля 2018 г. № 263-с
- 2 Срок сдачи студентом законченного проекта: 01 июня 2018 г.
- 3 Исходные данные к проекту:
  - 3.1 Язык программирования: Python.
  - 3.2 Формат выгружаемых данных: CSV .
  - 3.3 Операционная система: Linux, Windows, OS X
  - 3.4 Среда разработки: PyCharm.
- 4 Содержание пояснительной записки (перечень подлежащих разработке вопросов):

Введение. 1. Аналитический обзор научно-технического уровня по теме дипломного проекта. 2. Системное проектирование. 3. Техническая реализация и верификация проекта. 4. Рекомендации по практическому использованию программного средства. 5. Техничко-экономическое обоснование разработки программного средства для отладки алгоритмов нечеткого управления мобильными роботами. Заключение. Список использованных источников. Приложения.
- 5 Перечень графического материала:
  - 5.1 Вводный плакат. Плакат

- 5.2** Алгоритмы нечеткого вывода. Плакат.
  - 5.3** Программное средство для отладки алгоритмов нечеткого управления мобильными роботами. Схема структурная.
  - 5.4** Программное средство для отладки алгоритмов нечеткого управления мобильными роботами. Схема программы.
  - 5.5** Программное средство для отладки алгоритмов нечеткого управления мобильными роботами. Схема программы. Алгоритм расчета торможения.
  - 5.6** Программное средство для отладки алгоритмов нечеткого управления мобильными роботами. Диаграмма последовательности.
  - 5.7** Результаты работы программы. Плакат.
- 6** Содержание задания по экономической части: «Технико-экономическое обоснование разработки программного средства для отладки алгоритмов нечеткого управления мобильными роботами».
- 6.1** Затраты на разработку программного средства.
  - 6.2** Расчет показателей эффективности использования программного средства.

ЗАДАНИЕ ВЫДАЛ

Т.А. Рыковская

### КАЛЕНДАРНЫЙ ПЛАН

Наименование этапов дипломного проекта	Объем этапа, %	Срок выполнения этапа	Примечания
Подбор и изучение литературы	10	26.01 – 15.02	
Структурное проектирование	10	1.02 – 22.03	
Функциональное проектирование	20	23.03 – 30.03	
Разработка программных модулей	30	30.03 – 22.04	
Программа и методика испытаний	10	22.04 – 4.05	
Расчет экономической эффективности	10	4.05 – 18.05	
Завершение оформления пояснительной записки	10	18.05 – 01.06	

Дата выдачи задания: 26.01.2018

Руководитель

М.М. Татур

ЗАДАНИЕ ПРИНЯЛ К ИСПОЛНЕНИЮ

\_\_\_\_\_