УТВЕРЖДАЮ

Руководитель ООП

\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_А.С. Беляев

«\_\_\_»\_\_\_\_\_\_\_\_\_20\_\_\_ г.

**ИНДИВИДУАЛЬНОЕ ЗАДАНИЕ НА УИРС/НИРС**

**«Разработка алгоритмов управления рулевой рейки для беспилотного транспортного средства»**

**1. Перечень работ (заданий), подлежащих выполнению:**

|  |
| --- |
| Обзор конструкции управления беспилотного транспортного средства |
| Обзор существующих алгоритмов управления беспилотными транспортными средствами |
| Исследовать алгоритм определения абсолютного положения рулевой рейки беспилотного транспортного средства |
| Улучшить алгоритм определения положения рулевой рейки беспилотного ТС с целью поддержки нового типа реек |
| Оценить предложенный алгоритм определения положения позиции рулевой рейки беспилотного ТС |
|  |
|  |
|  |
|  |
|  |

**2. Перечень отчетных материалов и требования к их оформлению:**

|  |
| --- |
| Отчёт о проделанной работе |
|  |
|  |
|  |
|  |
|  |
|  |
|  |
|  |

Руководитель УИРС/НИРС

\_\_\_\_\_\_Доцент ОАР\_\_\_\_ \_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_\_

(должность) (подпись) (Ф. И. О.)

Задание принял к исполнению

студент группы 8Е02 (подпись) (Ф. И. О. обучающегося)

«\_\_\_» \_\_\_\_\_\_\_\_\_ 20\_\_\_г.