

РЕФЕРАТ

ПРОГРАММНЫЕ СРЕДСТВА ДИНАМИЧЕСКОГО ОБНАРУЖЕНИЯ ПРЕПЯТСТВИЙ ВО ВРЕМЯ ДВИЖЕНИЯ КОЛЕСНОГО РОБОТА: дипломная работа / А. В. Бежелев. – Гомель: ГГТУ им.П.О. Сухого, 2019. – Дипломная работа: 86 страниц, 25 рисунков, 9 таблиц, 17 источников, 7 приложений.

Ключевые слова: программные средства, настольное приложение, колесный робот, динамическое обнаружения препятствий.

Объектом разработки является динамическое обнаружение препятствий во время движения колесного робота.

Цель работы является создание программного средства по динамическому обнаружению препятствий во время движения колесного робота и вывод результатов.

В процессе работы разработано приложение, решающее задачу динамического обнаружения препятствий во время движения колесного робота.

Практическая значимость разработанного приложения заключается в возможности применения его на практике в реальных условиях на колесных роботах с подключенным сенсором *Kinect*.

Студент-дипломник подтверждает, что дипломная работа выполнена самостоятельно, приведенный в дипломной работе материал объективно отражает состояние разрабатываемого объекта, пояснительная записка проверена в системе «Антиплагиат» <https://www.antiplagiat.ru/>. Процент оригинальности составляет 76,59 %. Все заимствованные из литературных и других источников, теоретические и методологические положения и концепции сопровождаются ссылками на источники, указанные в «Списке использованных источников».