

## РЕФЕРАТ

ПРОГРАММНЫЕ СРЕДСТВА ГОЛОСОВОГО УПРАВЛЕНИЯ КОЛЁСНЫМ РОБОТОМ НА ОСНОВЕ НЕЙРОННОЙ СЕТИ: дипломная работа /В. Е. Белодедов. – Гомель: ГГТУ им. П.О. Сухого, 2019. – Дипломная работа: 99 страниц, 41 рисунок, 12 таблиц, 11 источников, 6 приложений.

Ключевые слова: нейронная сеть *LSTM*, распознавание голосовых команд, программное обеспечение.

Объектом разработки являются программные средства голосового управления колёсным роботом на основе нейронной сети.

Целью работы является создание модели нейронной сети, которая позволит выполнять распознавания голосовых команд.

В процессе работы выполнены следующие задачи: разработка модели нейронной сети для распознавания голосовых команд; составление выборки для обучения нейронной сети; обучение нейронная сеть; разработка приложения для записи голоса пользователя и распознавания голосовых команд.

Студент-дипломник подтверждает, что дипломная работа выполнена самостоятельно, приведенный в дипломной работе материал объективно отражает состояние разрабатываемого объекта, пояснительная записка проверена с помощью системы «Антиплагиат». Процент оригинальности составляет 76,11 процента. Все заимствованные из литературных и других источников, теоретические и методологические положения и концепции сопровождаются ссылками на источники, указанные в «Списке использованных источников».