

## Реферат

ПРОГРАММНЫЕ СРЕДСТВА ОБЕСПЕЧЕНИЯ ДВИЖЕНИЯ КОЛЕСНОГО РОБОТА ПО ЗАДАННОЙ ТРАЕКТОРИИ: дипломная работа / Н. И. Расшивалов. – Гомель: ГГТУ им. П.О. Сухого, 2023. – Дипломная работа: 98 страниц, 16 рисунков, 12 таблиц, 12 источников, шесть приложений.

Ключевые слова: роботы, навигация, одноплатные компьютеры, сетевое взаимодействие, управление.

Объектом разработки является система навигации для колесного робота.

Целью работы является создание программных средств обеспечения движения колесного робота по заданной траектории.

Этапы выполнения работы включают в себя:

- аналитический обзор колесных роботов;
- аналитический обзор способов навигации колесных роботов;
- аналитический обзор средств формирования спутниковых карт;
- аналитический обзор средств формирования скриптов для управления колесными роботами;
- проектирование и разработка программных средств;
- произведения экономического расчёта и обоснования рентабельности разработки;
- анализа внедрения разработки с точки зрения вопросов энерго- и ресурсосбережения.

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/>). Степень оригинальности составляет 89,51 процента. Все заимствованные из литературных и других источников, теоретические и методологические положения и концепции сопровождаются ссылками на источники, указанные в «Списке использованных источников».