**РЕФЕРАТ**

Змн.

Лист

№ докум.

Підпис

Дата

Арк.

5

141.2103.013.МД

Розроб.

Сливканич М.В.

Перевір.

Ковбаса С.М.

Н. Контр.

Затверд.

Пересада С. М.

*Електромеханічна система автоматиації безпілотного електромобіля*

*Реферат*

Літ.

Аркушів

124

НТУУ «КПІ», ФЕА, ЕП-61м

Магістерська дисертація виконана на 124 сторінках та вміщує 69 рисунків, 10 таблиць та 54 посилань.

В магістерській дисертації проведено розробку дослідження алгоритмів детектування дорожньої розмітки та паралельного паркування. Розроблений алгоритм детектування дорожньої розмітки дозволяє детектувати розмітку з високою точністю на прямій ділянці дороги. Алгоритм паралельного паркування було модифіковано та експериментально підтверджено його роботу.

Проведено розробку моделі безпілотного електромобіля у зменшеному масштабі, а також апаратного забезпечення для реалізації алгоритмів детектування дорожньої розмітки та паралельного паркування. Розроблене апаратне забезпечення довзоляє проводити дослідження розроблених алгоритмів.

БЕЗПІЛОТНИЙ ЕЛЕКТРОМОБІЛЬ, ДЕТЕКТУВАННЯ ДОРОЖНЬОЇ РОЗМІТКИ, КОМП’ЮТЕРНИЙ ЗІР, ПАРАЛЕЛЬНЕ ПАРКУВАННЯ, ПЕРЕТВОРЕННЯ ХАФА.