

РЕФЕРАТ

Магістерська дисертація виконана на 133 сторінках та вміщує 51 рисунок, 35 таблиць і 30 посилань.

В магістерській дисертації проведено дослідження алгоритмів детектування дорожньої розмітки. Розроблено прототип безпілотного електромобіля з камерою для захвату розмітку та платою керування BeagleBone Black для реалізації методів комп'ютерного зору.

Розроблено алгоритм налагодження системи комп'ютерного зору, що дозволяє швидко переналаштовувати систему для роботи на новій розмітці.

Розроблений прототип безпілотного електромобіля дозволяє проводити дослідження нових алгоритмів детектування ліній дорожньої розмітки та досліджувати якість методів керування слідкуючими пристроями.

БЕЗПЛОТНИЙ ЕЛЕКТРОМОБІЛЬ, ДЕТЕКТУВАННЯ ЛІНІЙ РОЗМІТКИ, ПАРАБОЛІЧНА МОДЕЛЬ РУХУ, ОПЕРАТОР КЕННІ, ПЕРЕТВОРЕННЯ ХАФАБ КОМП'ЮТЕРНИЙ ЗІР, ВЕЛОСИПЕДНА МОДЕЛЬ.

Ковбаса С.М.

| | | | | | | | | | |
|-----------|------|-------------------------------|--------|------|---|--|-------------------------|-------|---------|
| | | | | | 141.2110.010.МД | | | | |
| Зм. | Арк. | № докум. | Підпис | Дата | | | Літ. | Аркуш | Аркушів |
| Розробив | | Ковбаса С.М. Кривошея І.В. | | | Автоматичне керування транспортним шасі для переміщення по траєкторії з оптичним наведенням. Реферат | | | | |
| Перевірів | | Король С.В. | | | | | | 4 | 133 |
| Н. контр. | | | | | | | НТУУ «КПІ», ФЕА, ЕП-61м | | |
| Затв. | | Пересада С.М. | | | | | | | |

