

## РЕФЕРАТ

Магістерська дисертація виконана на 142 сторінках та вміщує 74 рисунки, 41 таблиці і 59 посилань.

В магістерській дисертації проведено дослідження алгоритмів детектування дорожньої розмітки та алгоритмів детектування та розпізнавання дорожніх знаків. Досліджувані алгоритми на основі згорткових нейронних забезпечують якісне детектування ліній розмітки, детектування та розпізнавання дорожніх знаків, що підтверджено шляхом експериментально.

Проведено розробку безпілотного електромобіля максимально наближеного до існуючих промислових зразків згідно з вимогами міжуніверситетських змагань Carolo Cup.

Розроблений безпілотний електромобіль дозволяє проводити дослідження нових алгоритмів детектування ліній дорожньої розмітки, детектування та розпізнавання дорожніх знаків.

БЕЗПЛОТНИЙ ЕЛЕКТРОМОБІЛЬ, ДЕТЕКТУВАННЯ ЛІНІЙ РОЗМІТКИ,  
ПАРАБОЛІЧНА МОДЕЛЬ ЛІНІЇ РОЗМІТКИ, ДЕТЕКТУВАННЯ ДОРОЖНІХ  
ЗНАКІВ, РОЗПІЗНАВАННЯ ДОРОЖНІХ ЗНАКІВ, ЗГОРТКОВА НЕЙРОННА  
МЕРЕЖА, НАВЧАННЯ НЕЙРОННОЇ МЕРЕЖІ

					141.2103.003.МД			
Зм.	Арк.	№ докум.	Підпис	Дата				
Розробив	Варволік В.В.				Електромеханічна система автоматизації руху електромобіля на основі методів комп'ютерного зору Реферат	Літ.	Аркуш	Аркушів
Перевірів	Пересада С.М.						4	143
Н. контр.	Ковбаса С.М.					НТУУ «КПІ ім. І.Сікорського», ФЕА, ЕП-61м		
Затв.	Пересада С. М.							