



Politechnika Łódzka

Instytut Elektroniki

PLAN PRACY DYPLOMOWEJ MAGISTERSKIEJ

Tytuł pracy: System unikania kolizji dla urządzenia mobilnego

Tytuł pracy w języku angielskim: Collision-avoidance system for controlling mobile platforms.

Opiekun pracy: Krzysztof Ślot

Dodatkowy opiekun pracy:

Cel i zakres pracy:

Celem pracy jest realizacja systemu sterowania ruchem urządzenia mobilnego, który korzystając z informacji z sensorów (np. ultradźwiękowego czujnika odległości) umożliwia unikanie kolizji. Analiza danych i wypracowywanie odpowiednich decyzji będzie realizowane przy użyciu logiki rozmytej – popularnej i efektywnej obliczeniowo strategii sztucznej inteligencji. Opracowane algorytmy będą testowane w warunkach rzeczywistych, w istniejącym urządzeniu mobilnym.

Wymagania w stosunku do studenta (np. znajomość języka programowania lub języka obcego):

Umiejętność programowania w językach C i C++, podstawowa wiedza z zakresu przetwarzania obrazów.

Literatura podstawowa:

Materiały zostaną udostępnione przez prowadzącego

Łódź, dn. 2010-04-16

(podpis opiekuna)

Deklaruję wybór powyższego tematu

Imię i nazwisko studenta:

nr albumu: rodzaj studiów¹ kierunek

specjalność

.....
(data)

.....
(podpis studenta)

¹ Wybrać rodzaj studiów stosując oznaczenia jak poniżej:

S1 – studia stacjonarne 1-go stopnia, NS1 – studia niestacjonarne 1-go stopnia,

S2 – studia stacjonarne 2-go stopnia, NS2 – studia niestacjonarne 2-go stopnia,

SM – stacjonarne jednolite magisterskie, SI – stacjonarne inżynierskie, NSI – niestacjonarne inżynierskie,

SMU – stacjonarne magisterskie uzupełniające, NSMU – niestacjonarne magisterskie uzupełniające

