

БЕЛОРУССКИЙ ГОСУДАРСТВЕННЫЙ УНИВЕРСИТЕТ

Факультет прикладной математики и информатики

Кафедра компьютерных технологий и систем

Аннотация к дипломной работе

**«Нейросетевые технологии в системах ориентации мобильных
роботов»**

Коблов Александр Владимирович

Научный руководитель - профессор Крот А.М.

2015

Реферат

Дипломная работа, 36 с., 10 рис., 4 источника.

МОБИЛЬНЫЕ РОБОТЫ, НЕЙРОСЕТЕВЫЕ ТЕХНОЛОГИИ, ОРИЕНТАЦИЯ В ПРОСТРАНСТВЕ, ANDROID

Объект исследования — нейросетевые технологии, технологии управления мобильными роботами.

Цель работы — изучения современных методов управления мобильными роботами, разработка программы для управления мобильными роботами.

Целью данной дипломной работы является изучение современных моделей нейросетевых технологий. Разработать способы ориентации мобильных роботов на основе нейросетевых архитектур обработки данных.

В ходе работы была разработана программа для управления мобильным роботом. Изучены современные модели нейросетевых технологий.

Работа имеет практическое применение. Программа позволяет управлять мобильным роботом. Результаты работы используются в Объединенный институт проблем информатики Национальной академии наук Беларуси.

Abstract

Diploma thesis, 36 pages, 10 figures, 4 sources.

**MOBILE ROBOTS, NEURAL NETWORK TECHNOLOGIES,
SPATIAL ORIENTATION, ANDROID**

Object of research — neural network technology, control technology mobile robots.

Purpose — the study of modern methods of management of mobile robots develop programs to control mobile robots.

The aim of this thesis is the study of contemporary models of neural network technology. Develop methods for targeting mobile robots based on neural network architectures of data processing.

The work program has been developed to control mobile robots. Studied modern models of neural network technology.

The work has a practical application. The program allows you to control the mobile robot. The results are used in the United Institute of Informatics Problems of the National Academy of Sciences of Belarus.