

**БЕЛОРУССКИЙ ГОСУДАРСТВЕННЫЙ УНИВЕРСИТЕТ**

**Факультет прикладной математики и информатики**

**Кафедра компьютерных технологий и систем**

Аннотация к дипломной работе

**Локализация автономного транспорта**

Бежок Никита Александрович

Научный руководитель — кандидат педагогических наук, старший преподаватель Францкевич А. А.

**Минск 2022**

## РЕФЕРАТ

Дипломная работа, 37 с., 27 рис., 7 источников.

### ЛОКАЛИЗАЦИЯ АВТОНОМНОГО ТРАНСПОРТА

*Ключевые слова* – локализация, автономный транспорт, роботы, триангуляция.

*Объект исследования* – методы локализации автономного транспорта.

*Цель работы* – анализ методов локализации автономного транспорта, реализация программы для локализации автономного транспорта, триангуляция полигона.

*Методы исследования* – алгебра, геометрия, программирование.

*Результатами* является реализованный способ локализации автономного транспортного средства, триангуляция полигона.

## РЭФЕРАТ

Дыпломная работа, 37 с., 27 мал., 7 крыніц.

### ЛАКАЛІЗАЦЫЯ АЎТАНОМНАГА ТРАНСПАРТУ

*Ключавыя словы* – лакалізацыя, аўтаномны транспарт, робаты, трыянгуляцыя.

*Аб'ект даследавання* - метады лакалізацыі аўтаномнага транспарту.

*Мэта працы* - аналіз метадаў лакалізацыі аўтаномнага транспарту, рэалізацыя праграмы для лакалізацыі аўтаномнага транспарту, трыянгуляцыі палігона.

*Метады даследавання* - алгебра, геаметрыя, праграмаванне.

*Вынікамі з'яўляецца* рэалізаваны спосаб лакалізацыі аўтаномнага транспартнага сродку, трыянгуляцыя палігона.

# ESSAY

Thesis, 37 p., 27 pics, 7 sources.

## LOCALIZATION OF AUTONOMOUS TRANSPORT

*Keywords* – localization, autonomous transport, robots, triangulation.

*The object of research* is the methods of localization of autonomous transport.

*The purpose of the work* is the analysis of localization methods for autonomous vehicles, the implementation of a program for the localization of autonomous vehicles, and the triangulation of a polygon.

*Research methods* - algebra, geometry, programming.

*The results* are an implemented method for localizing an autonomous vehicle,