

РЕФЕРАТ

Дипломна робота: 100 с., 36 рис., 7 табл., 2 додатки, 11 джерел.

В роботі розглянуті і проаналізовані одні з найбільш вживаних, з існуючих на даний момент, сучасних методів навігації мобільного робота. Був проведений огляд відомих моделей побудови мапи навколишнього простору мобільного робота.

Створено програмний продукт, який дає можливість користувачу побудувати мапи довколишнього оточення робота за умов нечітких входних даних.

Програма реалізована в інтегрованому середовищі розробки PyCharm з використанням мови програмування Python. Розглянуто шляхи можливого подальшого вдосконалення системи.

МОБІЛЬНИЙ РОБОТ, ІНТЕЛЕКТУАЛЬНА РОБОТИЗОВАНА СИСТЕМА, НАВІГАЦІЯ МОБІЛЬНОГО РОБОТА, НЕЧІТКІ ВХІДНІ ДАНІ, ІНТЕРНЕТ РЕЧЕЙ.