

СИСТЕМА НАВИГАЦИИ И ТЕХНИЧЕСКОГО ЗРЕНИЯ АВТОНОМНОГО МОБИЛЬНОГО РОБОТОТЕХНИЧЕСКОГО КОМПЛЕКСА «ЕВРОНУС»

*С.В. Миронов, А.В. Юдин
(МГТУ имени Н.Э.Баумана,
e-mail: ierton@gmail.com, skycluster@gmail.com)*

В статье рассматриваются основные задачи и методы проектирования программного обеспечения, предназначенного для управления мобильным робототехническим комплексом. Приведено описание основных компонентов системы: модулей анализа видеоизображения, калибровки видеокамеры, подсистемы принятия решений. Архитектура программы управления описывается на примере робототехнического комплекса «Евронус», принимавшего участие в соревнованиях «Евробот 2006, 2007».