**Список возможных тем курсовых и дипломных работ
для студентов ФИТ НГУ:**

**Лаборатория нечётких технологий, рук. Котов Константин Юрьевич**

1. Имитационное моделирование движения группы мобильных роботов. Проектирование 3D-модели платформы автономного мобильного робота.
2. Разработка электроники управляющей платы мобильного робота.
3. Разработка ПО управляющего комплекса для микропроцессорной системы автономного робота (Raspberry PI, ROS).
4. Разработка алгоритма одновременного определения местоположения и картографирования (SLAM) окружающей среды.
5. Отслеживание местоположения (tracking) положения летательного аппарата (стендовая установка).
6. Нейроуправление движением.
7. Разработка и реализация нелинейных алгоритмов управления движением летательного/колесного аппарата.