

ДОДАТОК А

Графічний матеріал атестаційної роботи

ГЮИК. 504200.011

(позначення документу)

ЗАТВЕРДЖЕНО ГЮИК. 504200.011 – ЛЗ

Розробка методу контролю переміщення
дронів із застосуванням алгоритмів нечіткої логіки

Графічний матеріал

ГЮИК. 504200.011 – ЛЗ

АРКУШІВ 3

2020 р.

Міністерство освіти і науки України

Харківський Національний Університет Радіоелектроніки

«ЗАТВЕРДЖУЮ»

Керівник атестаційної роботи

доц. Ситнікова П.Е.

Розробка методу контролю переміщення
дронів із застосуванням алгоритмів нечіткої логіки

Графічний матеріал

ЛИСТ ЗАТВЕРДЖЕННЯ

ГЮИК. 504200.011 – ЛЗ

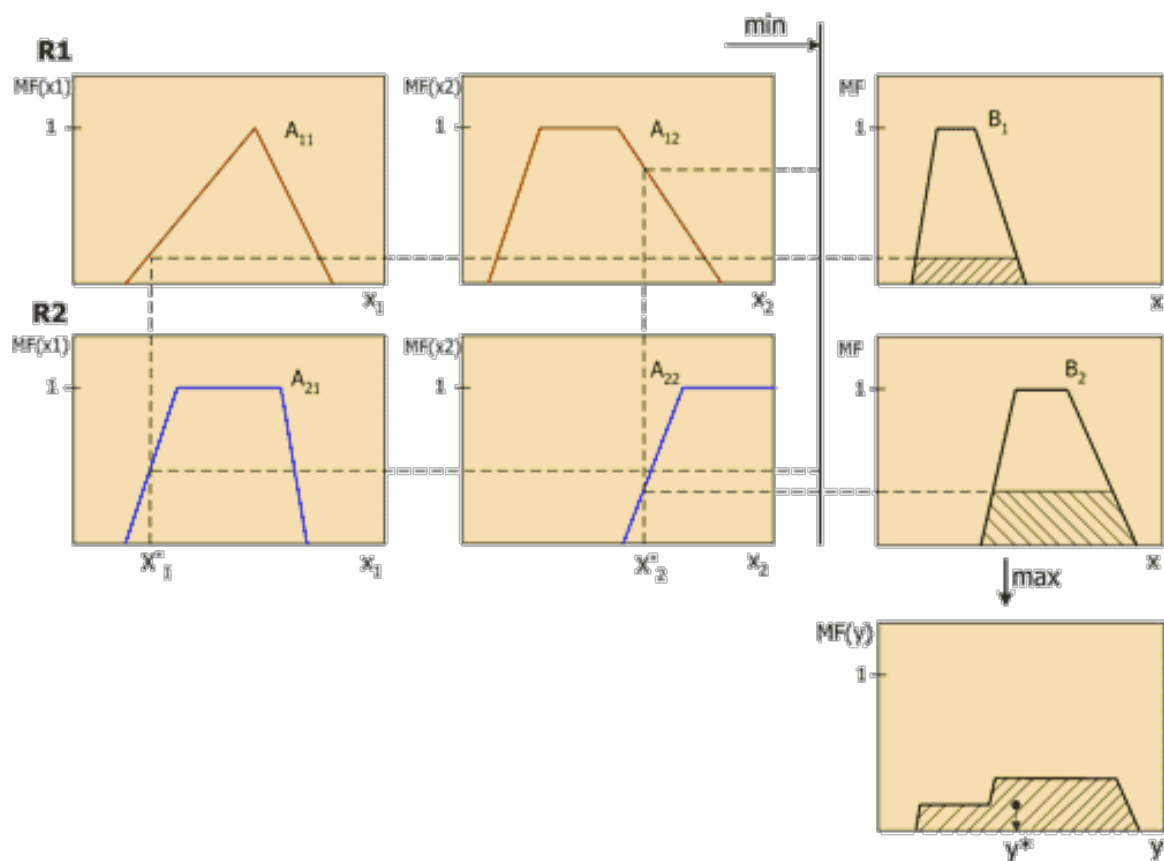
РОЗРОБИВ:

ст. гр. ІТПм-19-1

Толокнов В.А.

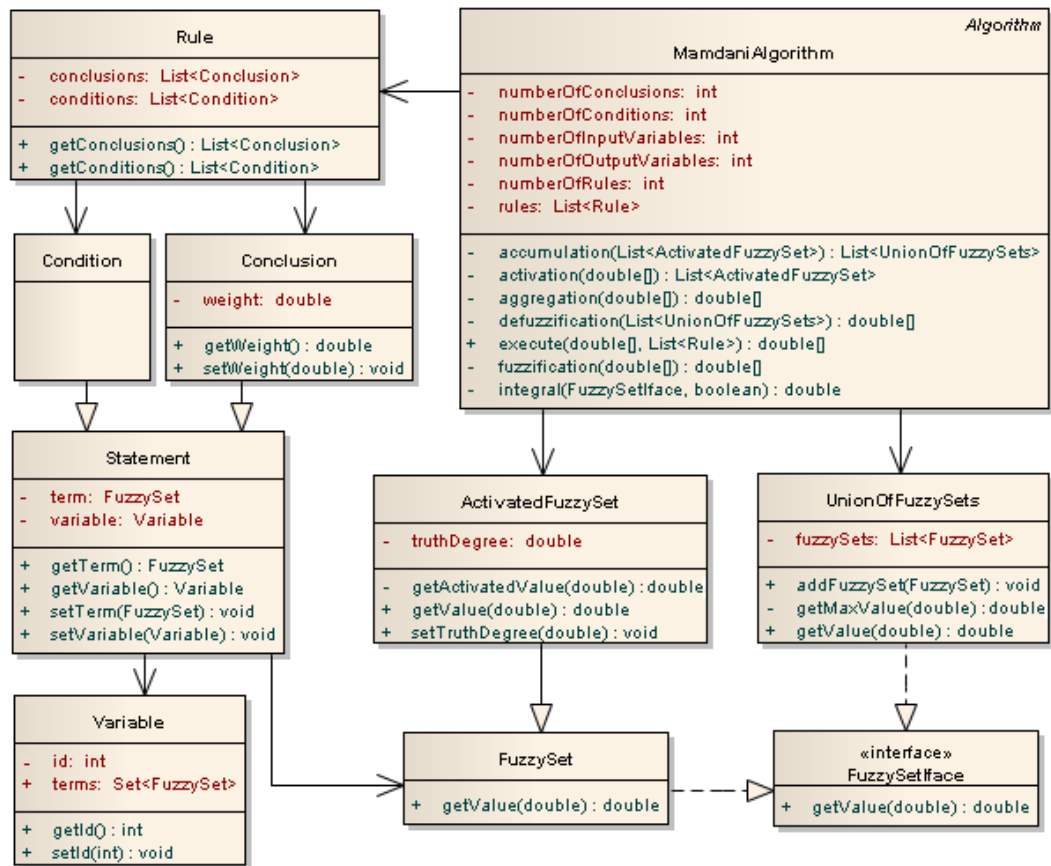
2020 р.

СХЕМА НЕЧІТКОГО ВИВЕДЕННЯ ПО МАМДАНІ



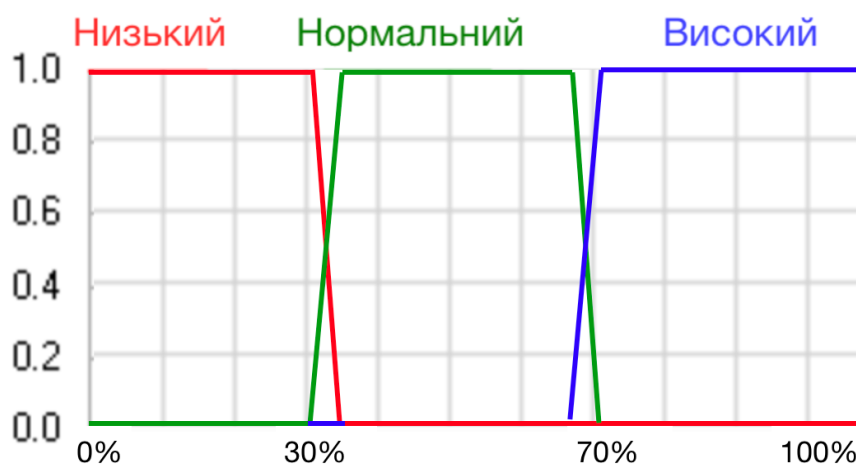
Розроб.	Толокнов В.А.		Розробка методу контролю переміщення дронів із застосуванням алгоритмів нечіткої логіки		
Перевір.	Ситнікова П.Е.				
Н. Контр.	Ситнікова П.Е.				
				ІТПМ-19-1	Лист 1
Затверд.	Гребеннік І.В.			СТ	Листів 3

ДІАГРАМА КЛАСІВ РЕАЛІЗАЦІЇ АЛГОРИТМУ МАМДАНІ



Розроб.	Толокнов В.А.		Розробка методу контролю переміщення дронів із застосуванням алгоритмів нечіткої логіки		
Перевір.	Ситнікова П.Е.				
Н. Контр.	Ситнікова П.Е.				
				ІТПм-19-1	Лист 2
Затверд.	Гребеннік І.В.			СТ	Листів 3

ГРАФІКИ БАЗИ ПРАВИЛ ОЗНАК ОБМЕРЗАННЯ БОРТУ ДРОНУ



Розроб.	Толокнов В.А.		Розробка методу контролю переміщення дронів із застосуванням алгоритмів нечіткої логіки		
Перевір.	Ситнікова П.Е.				
Н. Контр.	Ситнікова П.Е.				
				ІТПм-19-1	Лист 3
Затверд.	Гребеннік І.В.			СТ	Листів 3