



KONSPEKT PRACY DYPLOMOWEJ MAGISTERSKIEJ

1. Temat pracy: Układ estymacji wektora ruchu i położenia

2. Opiekun pracy: Piotr Romaniuk

3. Dodatkowy opiekun pracy:

4. Krótki opis zakresu i celów pracy:

Celem pracy jest zaprojektowanie i wykonanie układu do wyznaczania wektora ruchu i estymacji położenia w oparciu o przyspieszenia. Przyspieszenia mają być mierzone za pomocą odpowiednio rozmieszczonych akcelerometrów. Należy skonstruować odpowiednie środowisko pomiarowe i przebadać zaproponowaną metodę w celu określenia jej dokładności.

5. Wymagania w stosunku do studenta (np. znajomość języka programowania lub języka obcego):

Doświadczenie w projektowaniu układów elektronicznych; umiejętność programowania mikrokontrolerów w języku C.

Łódź, dn. 2004-04-06

Podpis opiekuna

DEKLARACJA WYBORU TEMATU

Imię i nazwisko: _____ Nr albumu: _____

Wydział: _____ Rodzaj studiów: **DM** **DI** **WI** **ZI**

Kierunek/specjalność/moduł: _____

Data i podpis studenta

Podpis opiekuna