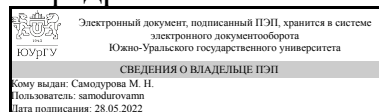


УТВЕРЖДАЮ:
Заведующий выпускающей
кафедрой



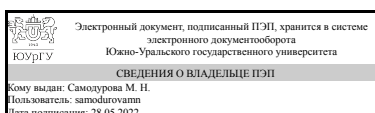
М. Н. Самодурова

РАБОЧАЯ ПРОГРАММА

**дисциплины 1.Ф.М1.01 Техническое зрение в локальной навигации
для направления 24.04.02 Системы управления движением и навигация
уровень Магистратура
магистерская программа Системы управления движением и навигация
форма обучения очная
кафедра-разработчик Информационно-измерительная техника**

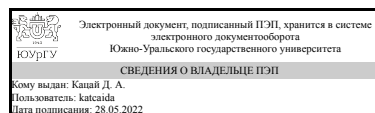
Рабочая программа составлена в соответствии с ФГОС ВО по направлению подготовки 24.04.02 Системы управления движением и навигация, утверждённым приказом Минобрнауки от 05.02.2018 № 85

Зав.кафедрой разработчика,
Д.техн.н., доц.



М. Н. Самодурова

Разработчик программы,
к.техн.н., доц., доцент



Д. А. Кацай

1. Цели и задачи дисциплины

Цель дисциплины: освоение процесса разработки программного обеспечения технического зрения в локальной навигации в процессе разработки комплекса бортового оборудования. Задачи дисциплины: - изучение программного обеспечения, необходимого для реализации алгоритмов локальной навигации по видео данным в системе технического зрения; - выбор программного обеспечения, необходимого для реализации алгоритмов локальной навигации по видео данным в системе технического зрения.

Краткое содержание дисциплины

Математические основы представления визуальной информации в цифровом виде. Методы обработки изображений. Программная реализация алгоритмов анализа и обработки изображений. Формирование навигационной информации по видеопотоку.

2. Компетенции обучающегося, формируемые в результате освоения дисциплины

Планируемые результаты освоения ОП ВО (компетенции)	Планируемые результаты обучения по дисциплине
ПК-2 Поддержка процесса разработки программного обеспечения в процессе разработки комплекса бортового оборудования	Знает: программное обеспечение, необходимое для реализации алгоритмов локальной навигации по видео данным в системе технического зрения Умеет: выбрать программное обеспечение, необходимое для реализации алгоритмов локальной навигации по видео данным в системе технического зрения

3. Место дисциплины в структуре ОП ВО

Перечень предшествующих дисциплин, видов работ учебного плана	Перечень последующих дисциплин, видов работ
Методы теории фильтрации в задачах навигации и управлении, Прикладная теория навигационных приборов и систем, Нейросетевые технологии, Программные средства и устройства информационно-управляющих систем	Не предусмотрены

Требования к «входным» знаниям, умениям, навыкам студента, необходимым при освоении данной дисциплины и приобретенным в результате освоения предшествующих дисциплин:

Дисциплина	Требования
Прикладная теория навигационных приборов и систем	Знает: способы применения прикладной теории навигационных приборов и систем для разработки программного обеспечения в процессе разработки комплекса бортового оборудования Умеет: применять прикладную

	теорию навигационных приборов и систем для разработки программного обеспечения в процессе разработки комплекса бортового оборудования Имеет практический опыт: применения прикладной теории навигационных приборов и систем для разработки программного обеспечения в процессе разработки комплекса бортового оборудования
Нейросетевые технологии	Знает: программное обеспечение, на котором можно реализовать нейросетевые технологии в процессе разработки комплекса бортового оборудования Умеет: подобрать программное обеспечение, на котором можно реализовать нейросетевые технологии в процессе разработки комплекса бортового оборудования Имеет практический опыт:
Методы теории фильтрации в задачах навигации и управления	Знает: методы теории фильтрации, применяемые в задачах навигации и управления, и программное обеспечение для их реализации Умеет: выбрать методы теории фильтрации, применяемые в задачах навигации и управления, и программное обеспечение для их реализации Имеет практический опыт:
Программные средства и устройства информационно-управляющих систем	Знает: программные средства выполнения анализа и оценки работы приборов ориентации и навигации летательных аппаратов в ракетно-космической промышленности., современный математический аппарат для проведения фундаментальных и прикладных, исследований в области систем управления движением и навигации летательных аппаратов, приемы применения программного обеспечения в процессе разработки комплекса бортового оборудования Умеет: использовать современный математический аппарат для проведения фундаментальных и прикладных, исследований в области систем управления движением и навигации летательных аппаратов, применять знания по программному обеспечению в процессе разработки комплекса бортового оборудования Имеет практический опыт: применения программных средств для анализа и оценки работы приборов ориентации и навигации летательных аппаратов в ракетно-космической промышленности., реального применения современного математического аппарата для проведения фундаментальных и прикладных, исследований в области систем управления движением и навигации летательных аппаратов, решения нестандартных задач с применением программного обеспечения в процессе разработки комплекса бортового оборудования

4. Объём и виды учебной работы

Общая трудоемкость дисциплины составляет 3 з.е., 108 ч., 54,25 ч.
контактной работы

Вид учебной работы	Всего часов	Распределение по семестрам в часах	
		Номер семестра	
		3	
Общая трудоёмкость дисциплины	108	108	
<i>Аудиторные занятия:</i>	48	48	
Лекции (Л)	32	32	
Практические занятия, семинары и (или) другие виды аудиторных занятий (ПЗ)	16	16	
Лабораторные работы (ЛР)	0	0	
<i>Самостоятельная работа (СРС)</i>	53,75	53,75	
Подготовка к контрольным мероприятиям	53,75	53,75	
Консультации и промежуточная аттестация	6,25	6,25	
Вид контроля (зачет, диф.зачет, экзамен)	-	зачет	

5. Содержание дисциплины

№ раздела	Наименование разделов дисциплины	Объем аудиторных занятий по видам в часах			
		Всего	Л	ПЗ	ЛР
1	Математические основы представления визуальной информации в цифровом виде	8	4	4	0
2	Методы обработки изображений	12	8	4	0
3	Программная реализация алгоритмов анализа и обработки изображений	14	10	4	0
4	Формирование навигационной информации по видеопотоку	14	10	4	0

5.1. Лекции

№ лекции	№ раздела	Наименование или краткое содержание лекционного занятия	Кол-во часов
1	1	Математическое представление цифрового изображения. Пиксельное представление изображений. Многоканальные изображения, цветовые пространства. Гистограмма изображения. Шумоподавление. Морфологические операции.	2
2	1	Понятия контура и связной компоненты применительно к изображениям. Кодирование изображений. Videopоток. Кодирование видео. Контейнеры хранения видео. Консистентность соседних кадров в видеопотоке.	2
3	2	Понятие фильтрации в пространственной области, и фильтра с ограниченным носителем. Линейная фильтрация, сглаживающий фильтр, производная. Медианная фильтрация. Фильтры на основе функции Гаусса и Лапласа.	2
4	2	Дискретное и быстрое преобразования Фурье. Частотные методы улучшения изображений. Задача восстановления изображений. Оценка функции рассеивания точки. Фильтр Винера.	2
5	2	Глубокие нейронные сети в компьютерном зрении. Сверточные нейронные	2

		сети. Классификация изображений.	
6	2	Классические нейросетевые архитектуры применительно к компьютерному зрению.	2
7	3	Выделение контуров с помощью алгоритма Канни. Алгоритм Хафа. Понятие, методы вычисления и применение оптического потока.	2
8	3	Поиск и распознавание объектов с помощью детекторов ключевых точек.	2
9	3	Понятие текстуры. Структурный и статистический подходы к описанию текстуры. Примеры текстурных характеристик.	2
10	3	Применение готовых алгоритмов OpenCV для решения задач анализа изображений: фильтрация, выделение контуров, поиск ключевых точек, стереозрение.	2
11	3	Коррекция изображений: хроматические аберрации, геометрические искажения. Дополненная реальность. Распознавание маркеров.	2
12	4	Алгоритм получения навигационной информации по видеопотоку и его программная реализация	2
13	4	Модуль захвата видеопотока с цифровой камеры, обеспечивающий его передачу в среду программирования на компьютере	2
14	4	Модуль обмена данными между бортовым вычислителем и управляющим контроллером	2
15	4	Сценарии съемки на различных участках полета ракет и космических аппаратов	2
16	4	Автоматическая калибровка объективов камер на объекте	2

5.2. Практические занятия, семинары

№ занятия	№ раздела	Наименование или краткое содержание практического занятия, семинара	Кол-во часов
1	1	Использование инструментария для работы с изображениями. Библиотеки PIL, ImageDraw	2
2	1	Использование инструментария для работы с изображениями. Библиотека openCV.	2
3	2	Применение методов шумоподавления	2
4	2	Применение методов коррекции гистограммы, гамма-коррекции.	2
5	3	Выделение границ на изображении. Алгоритм Кенни.	2
6	3	Исследование алгоритмов поиска и сопоставления ключевых точек на OpenCV.	2
7	4	Алгоритм получения навигационной информации по видеопотоку и его программная реализация	2
8	4	Модуль обмена данными между бортовым вычислителем и управляющим контроллером	2

5.3. Лабораторные работы

Не предусмотрены

5.4. Самостоятельная работа студента

Выполнение СРС			
Подвид СРС	Список литературы (с указанием разделов, глав, страниц) / ссылка на ресурс	Семестр	Кол-во часов

Подготовка к контрольным мероприятиям	Обработка изображений с помощью OpenCV / Б. Г. Глория, Д. С. Оскар, Л. Э. Хосе, С. Г. Исмаэль. — Москва : ДМК Пресс, 2016. — 210 с. — ISBN 978-5-97060-387-1. — Текст : электронный // Лань : электронно-библиотечная система. — URL: https://e.lanbook.com/book/90116 . — Режим доступа: для авториз. пользователей.	3	53,75
---------------------------------------	----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------	---	-------

6. Фонд оценочных средств для проведения текущего контроля успеваемости, промежуточной аттестации

Контроль качества освоения образовательной программы осуществляется в соответствии с Положением о балльно-рейтинговой системе оценивания результатов учебной деятельности обучающихся.

6.1. Контрольные мероприятия (КМ)

№ КМ	Се-местр	Вид контроля	Название контрольного мероприятия	Вес	Макс. балл	Порядок начисления баллов	Учитывается в ПА
1	3	Текущий контроль	Контрольное мероприятие №1. Математические основы представления визуальной информации в цифровом виде	1	10	представлен в файле "ФОС по дисциплине Техническое зрение в локальной навигации.pdf"	зачет
2	3	Текущий контроль	Контрольное мероприятие №2. Методы обработки изображений	1	10	представлен в файле "ФОС по дисциплине Техническое зрение в локальной навигации.pdf"	зачет
3	3	Текущий контроль	Контрольное мероприятие №3. Программная реализация алгоритмов анализа и обработки изображений	1	10	представлен в файле "ФОС по дисциплине Техническое зрение в локальной навигации.pdf"	зачет
4	3	Текущий контроль	Контрольное мероприятие №4. Формирование навигационной информации по видеопотоку	1	10	представлен в файле "ФОС по дисциплине Техническое зрение в локальной навигации.pdf"	зачет
5	3	Промежуточная аттестация	Зачет	-	10	представлен в файле "ФОС по дисциплине Техническое зрение в локальной навигации.pdf"	зачет

6.2. Процедура проведения, критерии оценивания

Вид промежуточной аттестации	Процедура проведения	Критерии оценивания
зачет	Зачет проводится в форме устного опроса. Каждому студенту задается по одному вопросу или заданию из каждой темы, выносимой на зачет. Оценивание выполняется по критериям, изложенным в файле "ФОС по дисциплине Техническое зрение в локальной навигации.pdf". При всех положительных ответах студенту выставляется средняя оценка. Зачет считается не сданным, если студент не смог ответить хотя бы на один из вопросов или средняя оценка оказалась менее 60%.	В соответствии с пп. 2.5, 2.6 Положения

6.3. Паспорт фонда оценочных средств

Компетенции	Результаты обучения	№ КМ				
		1	2	3	4	5
ПК-2	Знает: программное обеспечение, необходимое для реализации алгоритмов локальной навигации по видео данным в системе технического зрения	+	+	+	+	+
ПК-2	Умеет: выбрать программное обеспечение, необходимое для реализации алгоритмов локальной навигации по видео данным в системе технического зрения	+	+	+	+	+

Типовые контрольные задания по каждому мероприятию находятся в приложениях.

7. Учебно-методическое и информационное обеспечение дисциплины

Печатная учебно-методическая документация

а) *основная литература:*

Не предусмотрена

б) *дополнительная литература:*

Не предусмотрена

в) *отечественные и зарубежные журналы по дисциплине, имеющиеся в библиотеке:*

Не предусмотрены

г) *методические указания для студентов по освоению дисциплины:*

1. Методические указания по дисциплине Техническое зрение в локальной навигации

из них: учебно-методическое обеспечение самостоятельной работы студента:

1. Методические указания по дисциплине Техническое зрение в локальной навигации

Электронная учебно-методическая документация

№	Вид литературы	Наименование ресурса в электронной форме	Библиографическое описание
1	Основная	Электронно-	Обработка изображений с помощью OpenCV / Б. Г. Глория,

	литература	библиотечная система издательства Лань	Д. С. Оскар, Л. Э. Хосе, С. Г. Исмаэль. — Москва : ДМК Пресс, 2016. — 210 с. — ISBN 978-5-97060-387-1. — Текст : электронный // Лань : электронно-библиотечная система. — URL: https://e.lanbook.com/book/90116 . — Режим доступа: для авториз. пользователей.
2	Основная литература	Электронно-библиотечная система издательства Лань	Шапиро, Л. Компьютерное зрение : учебное пособие / Л. Шапиро, Д. Стокман ; под редакцией С. М. Соколова ; перевод с английского А. А. Богуславского. — 4-е изд. — Москва : Лаборатория знаний, 2020. — 763 с. — ISBN 978-5-00101-696-0. — Текст : электронный // Лань : электронно-библиотечная система. — URL: https://e.lanbook.com/book/135496 . — Режим доступа: для авториз. пользователей.
3	Дополнительная литература	Электронно-библиотечная система издательства Лань	Селянкин, В. В. Компьютерное зрение. Анализ и обработка изображений : учебник для вузов / В. В. Селянкин. — 2-е изд., стер. — Санкт-Петербург : Лань, 2021. — 152 с. — ISBN 978-5-8114-8259-7. — Текст : электронный // Лань : электронно-библиотечная система. — URL: https://e.lanbook.com/book/173806 . — Режим доступа: для авториз. пользователей.
4	Дополнительная литература	Электронно-библиотечная система издательства Лань	Клетте, Р. Компьютерное зрение. Теория и алгоритмы : учебник / Р. Клетте ; перевод с английского А. А. Слинкина. — Москва : ДМК Пресс, 2019. — 506 с. — ISBN 978-5-97060-702-2. — Текст : электронный // Лань : электронно-библиотечная система. — URL: https://e.lanbook.com/book/131691 . — Режим доступа: для авториз. пользователей.

Перечень используемого программного обеспечения:

1. Math Works-MATLAB, Simulink R2014b(бессрочно)
2. -Python(бессрочно)

Перечень используемых профессиональных баз данных и информационных справочных систем:

1. -База данных ВИНТИ РАН(бессрочно)

8. Материально-техническое обеспечение дисциплины

Вид занятий	№ ауд.	Основное оборудование, стенды, макеты, компьютерная техника, предустановленное программное обеспечение, используемое для различных видов занятий
Зачет, диф. зачет	536 (36)	Компьютеры, ПО, интернет
Самостоятельная работа студента	536 (36)	Компьютеры, ПО, интернет
Контроль самостоятельной работы	536 (36)	Компьютеры, ПО, интернет
Практические занятия и семинары	536 (36)	Компьютеры, ПО, интернет
Лекции	536 (36)	Компьютер, мультимедийный проектор

