

**Отзыв научного руководителя
на курсовую работу
студента 371 группы Аудучинка Е.П.
“Интеграция робототехнических библиотек ROS с контроллером ТРИК”**

На сегодняшний день Robot Operating System (ROS) является самым популярным в научной среде программным комплексом с открытым исходным кодом, позволяющим относительно легко программировать большинство роботов, используемых в образовании и в исследованиях.

Свой интерес к использованию ROS именно с контроллером ТРИК неоднократно высказывали наши коллеги из СПб НИУ ИТМО, СПб АУ РАН, Университета Иннополис и других вузов.

Перед студентом Аудучинком Е.П. была поставлена задача внедрения поддержки ROS в контроллер ТРИК.

В ходе выполнения дипломной работы Евгений самостоятельно изучил ROS, разобрался с программной частью ТРИК и в результате работы внедрил ROS в сборку операционной системы ТРИК. Работоспособность решения была наглядно продемонстрирована на работающих примерах.

К сожалению, сложно назвать работу завершённой в полном объеме: не все встроенные датчики контроллера ТРИК и стандартные датчики конструктора ТРИК поддержаны на момент завершения курсовой работы.

С другой стороны, Евгений прекрасно справился с многочисленными возникавшими техническими трудностями, самостоятельно изучая новую для себя предметную область и используемые технологии.

Несмотря на означенные недостатки, считаю, что в ходе выполнения задачи Евгений прекрасно проявил себя, поэтому проделанная работа заслуживает оценку “отлично”.

Научный руководитель,
старший преподаватель кафедры системного программирования СПбГУ,
..... /Я. А. Кириленко /

25 мая 2016 г.