Аннотация

В данной дипломной работе рассмотрены вопросы о технологиях распознания объектов с помощью технического зрения, используемого на погрузочных работах. Была создана система распознания предметов по цветам пикселей и была разработана 3D модель манипулятора.

Также рассмотрены вопросы безопасности жизнедеятельности, рассчитаны экономические показатели эффективности проекта.