Аннотация

Цель дипломного проекта является разработка автономного квадрокоптера, задача которого является видеонаблюдение и контроль объектов сельского хозяйства, с функцией отслеживания скота при помощи компьютерного зрения на базе одноплатного компьютера Raspberry Pi. Выбрана технология распознавания объектов, а именно модель нейронной сети, произведен подбор комплектующих элементов и произведена реализация проекта с рабочим программным кодом.