

Тези доповідей 50-ої наукової конференції молодих дослідників ОНПУ – магістрів «Сучасні інформаційні технології та телекомунікаційні мережі». / Одеса: ОНПУ, 2015, вип. 50.

ВИЗНАЧЕННЯ ОПТИМАЛЬНОГО ШЛЯХУ ОБ'ЄКТУ НА ВОДНІЙ ПОВЕРХНІ

Шпинковський О.О., Толкачов Є.А.

Науковий керівник – доц. каф. «Інформаційних систем», канд. техн. наук Шпинковський О.А.

Автоматизація складних процесів з викоистанням сучасних технологій суттєво впливає на поліпшення життя людей, дозволяє заощадити чимало часу та коштів. Останнім часом варто відзначити зростання відсотка розробки якісного програмного забезпечення, яке майже повністю виключає людський фактор, що дозволяє підвищити його безпеку при використанні. Наприклад, актуальність розвитку систем визначення напрямку руху по водній поверхні зумовлена збільшенням кількості об'єктів що рухаються у цьому середовищі, а також ускладненням задач, які мають бути при цьому виконані. Також такі системи зменшують вірогідність непередбачуваних випадків, зменшуючи до мінімуму вплив людини у керуванні. Пропонується програмна система, що за допомогою космічних знімків Google Maps водних поверхонь (див. рисунок), дозволяє визначити оптимальний за відстанню шлях плаваючого засоба на поверхні водойми.

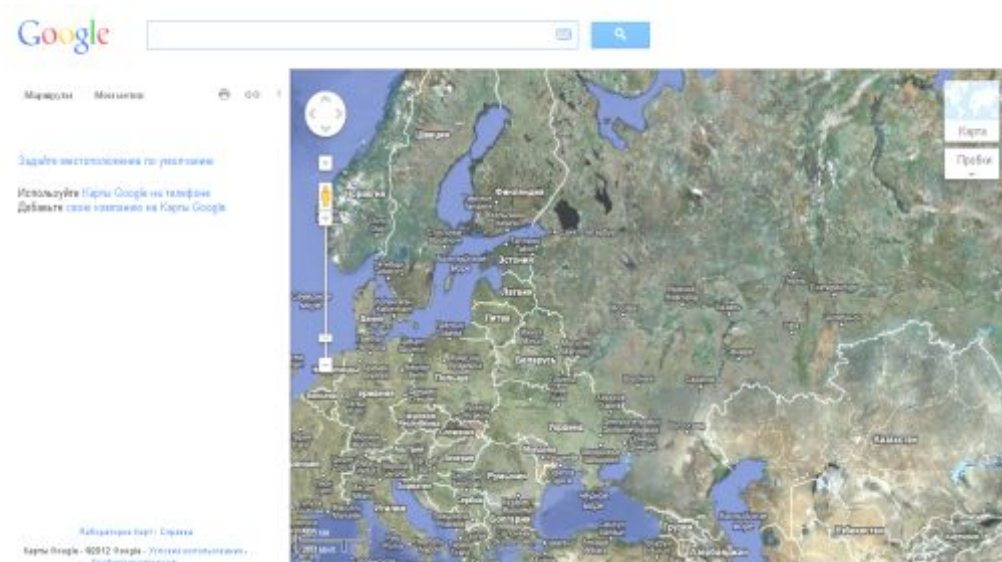


Рис. Вікно сервісу з фотографіями Європейської частини Землі

Використання такої системи вигідно і з економічної точки зору, бо прокладення найкоротшого оптимального шляху заощадить і паливно-мастильні ресурси.