

## **ОПРЕДЕЛЕНИЕ БЕЗОПАСНЫХ МЕСТ ДЛЯ ПОСАДКИ БЛПА ПРИ ПОМОЩИ НЕЙРОННЫХ СЕТЕЙ, ИСПОЛЬЗУЮЩИХ СЕГМЕНТАЦИЮ ИЗОБРАЖЕНИЙ**

*М. В. Лавлинский (Иркутск, МАОУ Лицей ИГУ, учитель информатики и математики; ИГУ, аспирант, рук. д. ф.-м. н., проф. О. В. Кузьмин),*

*М.Р. Корнилов (Иркутск, Лицей ИГУ, учащиеся, рук. д. ф.-м. н., проф. О. В. Кузьмин),*

*К.А. Кузнецов (Иркутск, Лицей ИГУ, учащиеся, рук. д. ф.-м. н., проф. О. В. Кузьмин)*

Будет представлено обоснование выбора и описание процесса реализации нейронной сети для посадки дрона на основе архитектуры LinkNet. Описан выбор и модификация набора данных для обучения, путем отзеркаливания изображения и разворота изображения. Приведён способ оптимальной разметки видеозаписи приземления дрона.