

Průběh obhajoby diplomové práce:

①

nalezení optimálního trajektorie ve spjité reprezentované prostředí

plánování pomocí metody RRT a RRT*
pomocí metody Voroného diagramu

úpravy při řešení nalezených trajektorií
porovnání metod

omezení při plánování trajektorie
- kolize s překážkami, rozměry robotu
grafické prostředí pro simulaci metod
vyhodnocení výsledků

odpověď na otázky oponentů

formulace optimalizačních úkolů s omezením
řešení se zpětnou vazbou

maximální využití přístupů CP (Continuous Path)

postup realizace při směnačích (dynamických) prostředí
přístup DP - využití v reálu (časové dispozice apod.)

nový typ podvozků a jeho sledování
breuschke a v A^*

Klasifikace: .. *rybame* ..

Datum obhajoby: 16. června 2015

Zajbeck

J. Kůrka
Kučerka

podpis zkoušejícího