

Průběh obhajoby bakalářské práce:

úlože práce - navigace robota naměřenými v prostředí
SIAM metadaty, hledání kurzů pravidel podstaty
permanenční implementace:

gitapping

Hexon SIAM

Cartographer

- společné analýzy

ROS - Robot Operating System (publisher - subscriber
model)

vyhledávání chyb - RMSE, energetickými úrovněmi

úlože práce, vyhodnocení experimentů

→ určitost algoritmu

odpovědi na otázky vedoucího

formát datové reprezentace

měrná spěšná grafická grafy (mapy) - minimal. úroveň

umění parametry na různé konidny

LIDAR, odometr

využití v práci - robotické aplikace

Klasifikace: ... vyborně

Datum obhajoby: 22. června 2017

.....
podpis zkoušejícího