

Průběh obhajoby bakalářské práce:

Západočeská univerzita v Plzni
Fakulta inženýrských věd
Katedra robotiky

- autonomní řízení
- cíle práce
- Bicycle model
- reálný model RC auta
- metody diskretizace
- grafické rozhraní
- dynamické programování
- matematická reprezentace prostředí
- Simulační experimenty - nalezení nejkratší cesty, řízení RC modelu
- regulátor
- shrnutí a budoucí práce
- současný stav problematiky
- robustnost řešení vůči nepřesnostem v modelu reálného RC auta
- kritérium pro nalezení optimálního řízení
- problém kvantizace a její důvod
- časová náročnost
- zjednodušená dynamika auta při rovnováze

Klasifikace:

..... výborně

Datum obhajoby:

20. června 2018

.....
podpis zkoušejícího