

Průběh obhajoby diplomové práce:

Západočeská univerzita v Plzni  
Fakulta aplikovaných věd  
Katedra kybernetiky

- cíle práce
- použití senzorů, referenční data
- způsoby popisu mapy trať - 3 úseky
- přehled použitých metod
- využití inerciálních senzorů
- odhad polohy pomocí rozšířené Kalmanovy filtry
- odhad polohy pomocí kubaturního Kalmanova filtru
- přizpůsobení na mapu podle kvality
- porovnání naměřené lokality s lokality mapy
- přizpůsobení na mapu podle minimální vzdálenosti
- přizpůsobení na mapu podle metody maximální podobnosti
- porovnání výsledků
- shrnutí
- chyby měření gyroskopu
- vliv změny metody odhadu polohy na kvalitu mapování odhadů
- možnost ověření mapových podkladů
- využití odhadů v předchozím kroku
- získání simulacních dat

Klasifikace:

velmi dobře

Datum obhajoby:

18. června 2020