

Průběh obhajoby diplomové práce:

- cíle práce
- robotická platforma
- propojení komponent
- dopředná kinematická úloha
- inverzní kinematická úloha
- využití dopředné a inverzní kinematiky
- ROS
- balík Navigation stack
- uživatelské rozhraní Mapviz
- webové operační rozhraní
- zhodnocení finálního stavu
- další cíle
- úhoda použití dvou 2D lidarů
- postprocessing mapy z RTAB map
- vlastní přínos
- umístění robotického systému
- způsob plánování cesty
- problém rychlosti
- metoda A*
- globální a lokální plánování
- Ackermanovo řízení

Členové zkušební komise:

Prof. Ing. Miloš Schlegel, CSc.
Doc. Ing. Pavel Ircing, Ph.D.
Doc. Daniel Georgiev, PhD.
Ing. Václav Hajšman, Ph.D.
Ing. Jakub Královec, Ph.D.
Ing. Jindřich Liška, Ph.D.
Ing. Mgr. Josef Psutka, Ph.D.
Doc. Ing. Ondřej Straka, Ph.D.

Klasifikace:

Velmi dobře
.....

Datum obhajoby:

17. června 2021