

**Průběh obhajoby diplomové práce:**

- Cíl práce – Vyvinutí algoritmu pro řízení a lokalizaci mobilního zemědělského robotu
- Problematika precizního zemědělství
- Fravebot Scout – detekce chorob, škůdců, určení hydratace a zralosti
- Komunikační architektura
- Řízení pohybu robotu
- Řízení pohybu v prostoru - metoda gradient descent
- Simulace
- Lokalizace pomocí enkodéru
- Odhad relativního natočení pomocí inerciální jednotky
- Závěr
- Otázky vedoucího práce
- Otázky oponenta práce
- Diskuze

**Členové státní zkušební komise:**

Prof. Ing. Miloš Schlegel, CSc.  
Doc. Ing. Pavel Vrba, Ph.D.  
Ing. Lukáš Bláha, Ph.D.  
Doc. Ing. Jindřich Duník, Ph.D.  
Ing. Miroslav Flídr, Ph.D.  
Ing. Václav Hajšman, Ph.D.  
Ing. Libor Jelínek, Ph.D.  
doc. Ing. Mgr. Josef Psutka, Ph.D.  
Doc. Dr. Ing. Vlasta Radová

Klasifikace: **Velmi dobře**

Datum obhajoby: **19. června 2024**

---