

**SOUHLASÍ
S ORIGINÁLEM**

Průběh obhajoby bakalářské práce

naučení matematického modelu kolony vozidel
 - požadované chování a schéma rušivového modelu
 - mat. model diferenciálně řešeného robota

naučení algoritmu pro řešení polynome (Arduino)
 diferenciálně řešeného robota → více robotů v soustavě
 generátory trajektorií - přímková aproximace
 - polynomiální aproximace

řešení lineární kolony vozidel - simulace
 výsledky provedených experimentů s navrženou platformou
 (řešení 4 mož. robotů)

rušivový model x vzdálenost 15cm - větší rychlosti x
 větší délka? - bezpečná vzdálenost

14-16 s - rychlé řešení obrátění
 předpoklad směry směru
 volba a použití senzorů a komunikačních prostředků

[Handwritten signature]
 I. Poutky
[Handwritten signature]

Klasifikace: ...*vyhovně*.....

Datum obhajoby: 17. června 2015

.....
podpis zkoušejícího