

Průběh obhajoby bakalářské práce:

- cíle práce
- RC model
- zapojení
- Ackermanův model
- automatické řízení
- grafické rozhraní
- ukázky experimentů
- návrh trasy
- hledání nejkratší trasy, optimalizace
- průjezd referenční trasy různými rychlostmi
- shrnutí
- integrace omezení na překážky do A* algoritmu
- ladění PI regulátoru
- konverzní mnohoúhelník
- alternativy k řízení pro lokalizaci

Členové zkušební komise:

Doc. Ing. Jindřich Matoušek, Ph.D.
Ing. Luboš Šmíd, Ph.D.
Ing. Pavel Balda, Ph.D.
Ing. Miroslav Flídr, Ph.D.
Ing. Martin Švejda, Ph.D.

Klasifikace:

..... Výborne

Datum obhajoby:

16. června 2021