

Průběh obhajoby bakalářské práce:

- formulace problému
- plánování pohybu automobilu
- Rapidly - Exploring Random Tree
- Simulace pohybu automobilu
- Simulace otevřených smyček a uzavřených smyček
- plánování pohybu tahace s přívozem
- řídicí systém tahace s přívozem
- regulace úhlu mezi tahacem a přívozem
- výsledky experimentů
- srovnání RRT a CL-RRT
- ukázkový pohyb po naplánované trajektorii
- regulátor pro řízení úhlu mezi osou automobilu a osou posledního přívozu
- zobecnění algoritmu pro více přívozů
- použití stromů
- vliv dynamiky servotřízen
- optimalizace trajektorie
- vypostavení se s překážkami v prostoru
- měnění se prostředí, neplánované překážky

Členové zkušební komise:

Doc. Ing. Jindřich Matoušek, Ph.D.
 Ing. Mgr. Josef Psutka, Ph.D.
 Ing. Martin Gouběj, Ph.D.
 Ing. Libor Jelínek, Ph.D.
 Ing. Jakub Královec, Ph.D.

Klasifikace: *vyborně*

Datum obhajoby: 26. srpna 2021