

Průběh obhajoby bakalářské práce:

- cíl práce
- RC model auta
- robotická platforma a její popis
- návrh řízení - kinematický model
 - prediktivní řízení
- Simulování lokalizace a mapování - SLAM
- řídicí systém ROS
 - generování trajektorií
- experimenty v simulátoru a na reálné trati
- zhodnocení, přínosy a budoucí vylepšení

Otázky: Jak vybrat nejkratší trajektorii?

Volba matic Q a R

Volba jímého prediktivního horizontu

Klasifikace: *vyborně*

Datum obhajoby: 21. června 2022