

Průběh obhajoby – A21B0456P VALTR Ondřej

Simulátory přístupů k úloze Simultánní lokalizace a mapování vytvořené pro systém ROS2.

Typ SLAM úlohy.

GUI pro tvorbu prostředí robota.

Začlenění simulátorů do ROS2.

Výsledky experimentů - tabulka

Jaká je hlavní nevýhoda slamu založeném na rozšířeném Kalmanově filtru oproti přístupu FastSLAM a to zejména u větších map?

Jak jste kontroloval, že výsledky z matlabu jsou shodné s výsledky Pythonu?

Jakou míru podobnosti jste zvolil? Kdy byly výsledky dostatečně podobné?

Existují automatické nástroje pro přepis z jazyka matlab na Python?

Co je to landmark ve vaší úloze?

Neexistovala již kód dříve implementován v Pythonu?

Jakou metodu byste použil pro vyhlazení trajektorie?

Klasifikace – velmi dobře

Datum obhajoby – 30.8.2023