

**Průběh obhajoby bakalářské práce:**

- Komunikace a simulace
- Úprava modelu
- Architektura systému
- Detekce dronu
- Regulace vzdálenosti
- Nalezení ztraceného dronu
- Dynamický let
- Let po kruhové trajektorii
- Závěr

**Otázky:**

- V práci zmiňujete UVDar založený na detekci UV led diod. Dovedl byste si představit i jinou technologii, která by umožnila vnímat pouze jednotlivé body aniž by muselo docházet k výpočetně náročnějším metodám zpracování obrazu? Bylo by možné něco podobného udělat například v infračervené oblasti elektromagnetického spektra?

- Jak detekujete obraz?
- Jak probíhá komunikace mezi drony?
- Zjišťuje follower jen odstup, nebo i směr?
- Testoval jste nějaká omezení na leadera?
- Jak dlouho v průměru trvá nalezení ztraceného dronu?
- Jaký typ regulátoru je použit a jak se ladí jeho parametry?
- Jakým způsobem se detekuje natočení leadera?

**Členové státní zkušební komise:**

Doc. Ing. Ondřej Straka, Ph.D.  
doc. Ing. Mgr. Josef Psutka, Ph.D.  
Ing. Petr Bečvář, Ph.D.  
Ing. Miroslav Flídr, Ph.D.  
Ing. Libor Jelínek, Ph.D.  
Ing. Zdeněk Krňoul, Ph.D.  
Ing. Jan Švec, Ph.D.

Klasifikace: **Výborně**

Datum obhajoby: **18. června 2024**

---