

Průběh obhajoby bakalářské práce:

- tvorba mobilního robota
 - výběr podvozku a vlastností
- vhodná řídicí platforma Arduino
- zapojení senzorického systému
- detekce překážek
- odometrie pomocí optických čítačů
- lokalizace a mapování
- matematický model
- řízení robota
- simulace řízení
- inerciální měřidla
- proč nebyla použita kamera



Klasifikace: ... *vyborně*

Datum obhajoby: 29. srpna 2013

.....
podpis zkoušejícího