

Průběh obhajoby diplomové práce:

Zodpovězení otázek oponenta.

Vysvětlit princip shůňného prostoru pro kalibraci.

Vysvětlit změny k vytvoření 3D scenerie.

Objasnít lokalizaci mikrorobotu řešeným zařízením.

**SHODNÉ
S ORIGINÁLEM**

Západočeská univerzita v Plzni
Fakulta elektrotechnická
katedra aplikované elektroniky
a telekomunikací

Klasifikace:

vyborné

Datum obhajoby:

13. června 2019

