

Průběh obhajoby bakalářské práce:

motivace práce a cíle práce
 problém simultánní lokalizace a mapování (SLAM)
 přístupy řešení - rozšířený Kalmanův filtr,
 částicový filtr a Graph-based SLAM
 nejnovější implementace
 porovnání výsledků
 simulacím data
 použitá data - stažený dataset
 vlastní reálná data, vyhodnocení
 shnutí
 návrhy vylepšení
 resampling, možnost jeho využití
 vyhodnocování systémů - porovnání trajektorií,
 počítání chyb
 informace o poloze vozidla
 odometrie
 použití filtrů

Klasifikace: *vyborne*

Datum obhajoby: 19. června 2019