

Průběh obhajoby bakalářské práce:

Západočeská univerzita v Plzni  
Fakulta inženýrských věd  
Katedra robotiky

cíl práce - navigování robota  
 robotická platforma  
 propojení komponent  
 řízení stejnosměrných motorů  
 spojitý model diferenciálně řízeného robota  
 diskretizace  
 systém ROS  
 ROS implementace  
 zpětnovazební řízení otáček motorů  
 navigace v místnosti s překážkou  
 zhodnocení - finální stav  
 další práce  
 transformace TF, k čemu jsou použity  
 implementace transformací  
 kvaternion, převod na Eulerovy úhly  
 ošklivý problém umístění integrací složek  
 ladění parametrů  
 nelinearity systému  
 přesnost měření

Klasifikace: ..... výborně .....

Datum obhajoby: 19. června 2019