

Průběh obhajoby – A20B0377P KOVÁŘ Jan

Analýza přístupů k autonomnímu přistání dronu na plošině.

Teorie přistávacích ploch.

ArUco značky.

Detekce bezpečné přistávací plochy.

Přistávání v simulaci. Maximální a minimální výška.

Algoritmus přistávání - na základě dat z kamery.

Algoritmus přistávání - na základě dat z kamery a barometru.

Závěr a shodnocení.

Uvažoval jste pro detekci přistávací plošiny využít i RGB-D kameru?

Existují metody, jak zefektivnit přistávání dronu aktivitou ze strany přistávací plošiny?

Narazil jste v literatuře na postup, který umožňuje pokračovat v přistávání při ztrátě lokalizace plošiny, aniž by bylo nutné začít přistání od začátku?

Proč je výhodné při přistání využít ArUco tag či jiný druh fiduciální značky a ne například jen barevný čtverec, či jiný tvar?

Jaký byl výsledek provedené analýzy?

Porovnání metod, proč jste toto nerealizoval?

Jak byly do simulaci zapracovány povětrnostní podmínky?

Jak z ArUco určím vzdálenost mezi dronem a tagem?

Klasifikace – velmi dobře

Datum obhajoby – 30.8.2023