

**Průběh obhajoby bakalářské práce:**

Motivace

Zpracování dat a filtrace

deska UPBOARD s linux Debian 11

Testování

Výsledky

Sledování translace

Závěr

V práci je tvrzení, že rovnice 3.18 je zatížena výstupním aditivním šumem. Jaký je reálný zdroj tohoto šumu?

V kapitole 4 uvádíte, že výhodou Kalmanova filtru je, že jím lze dosáhnout vyšší přesnosti než při použití pouze jednoho měření, můžete to vysvětlit? Co znamená "pouze jedno měření"?

V práci volíte parametry stavového a výstupního šumu experimentálně podle chování KF, nezkoušel jste odhad šumu z naměřených dat z výstupu snímače definice kovariance, tj. střední kvadratická odchylka od střední hodnoty?

Jaké další způsoby zpracování dat kromě rozšířeného Kálmánova filtru by mohly být použity pro zlepšení přesnosti sledování pohybu?

V knihovně LibSurvive je také filtr. Znáte jeho strukturu?

Obsahuje testovací množina pohybů pomalé pohyby i vysoce dynamické pohyby?

**Členové státní zkušební komise:**

Doc. Ing. Jindřich Matoušek, Ph.D.

Ing. Martin Goubej, Ph.D.

Ing. Pavel Balda, Ph.D.

Ing. Lucie Houdová, Ph.D.

Ing. Jakub Královec, Ph.D.

Ing. Luboš Šmídl, Ph.D.

Ing. Martin Švejda, Ph.D.

Klasifikace: **Velmi dobře**Datum obhajoby: **18. června 2024**

---