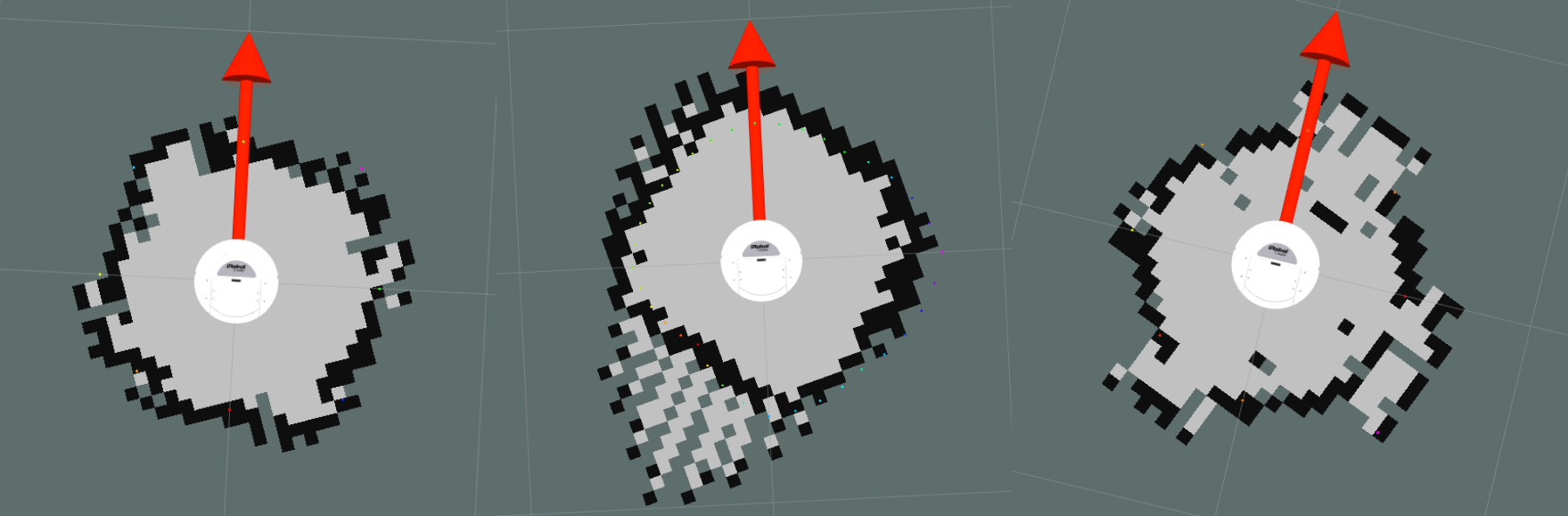




Univerzita Mateja Bela v Banskej Bystrici
Fakulta prírodných vied
Katedra Informatiky
autor: Bc. Marek Súkeník
školiteľ: Mgr. Michal Vagač Phd.

Mapovanie a systematické skenovanie miestnosti robotom

Táto diplomová práca sa zaoberá problémom autonómneho mapovania a systematického skenovania miestnosti robotom. V teoretickej časti opisuje základné znalosti z oblasti mapovania, lokalizácie a navigácie. Taktiež opisuje základy ROS a jeho možnosti použitia. V praktickej časti opisuje hardvérovú a softvérovú implementáciu robota pomocou ROS a využitie ďalších balíkov, ktoré nám poskytuje ROS.

Kľúčové slová: SLAM, ROS, iRobot, Ultrasonický senzor

