

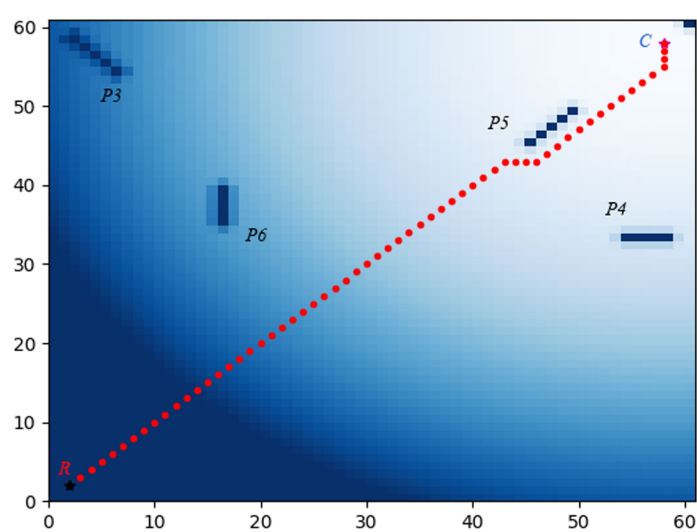
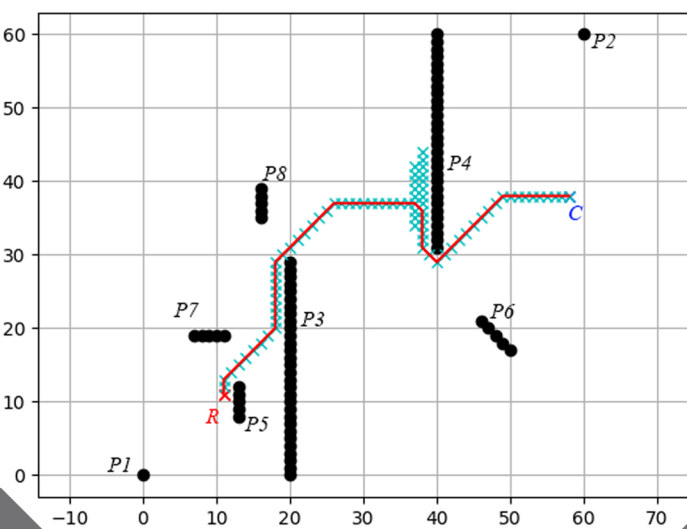
PLÁNOVANIE TRASY V DYNAMICKOM PROSTREDÍ

Univerzita Mateja Bela v Banskej Bystrici
Fakulta prírodných vied, Katedra Informatiky

Autor práce: Bc. Iosif Cutlac

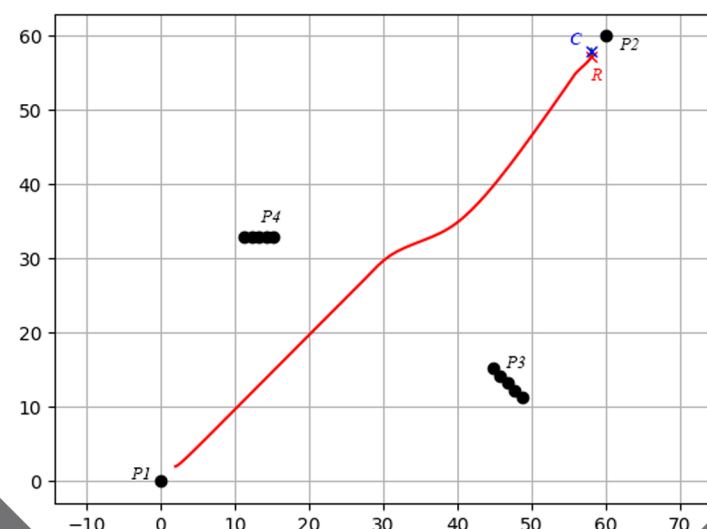
Vedúci práce: Mgr. Michal Vagač, PhD

A*



Umelé potenciálne pole

Technika dynamického okna



Diplomová práca sa zaoberá problematikou plánovania trasy v dynamickom prostredí. Práca sa skladá z troch častí. V prvej časti sa nachádza prehľad rôznych algoritmov z teoretického hľadiska. Druhá časť obsahuje vysvetlenia o fungovaní našich implementácií algoritmov A-hviezdička, umelého potenciálneho poľa a techniky dynamického okna. V poslednej časti práce predstavíme výsledky skúšobných testov, ktorým sme naše implementácie algoritmov podriadili. Cieľmi práce je opísať základné algoritmy plánovania trasy v dynamickom prostredí, vytvoriť implementácie vybraných algoritmov a ukázať ich funkčnosť pripravenými testami.

Kľúčové slová: plánovanie trasy v dynamickom prostredí, A-hviezdička, umelé potenciálne polia, technika dynamického okna