

ZADÁNÍ DIPLOMOVÉ PRÁCE

I. OSOBNÍ A STUDIJNÍ ÚDAJE

Příjmei	ní: Hodná	Jméno: Jitka	Osobní číslo: 439565
	ii. iioaiia	orriono. Orrita	

Fakulta elektrotechnická Fakulta/ústav:

Zadávající katedra/ústav: Katedra řídicí techniky

Studijní program: Kybernetika a robotika Studijní obor: Kybernetika a robotika

II.

Název diplomové práce:		
Interiérový lokalizační systér	n pro autonomní prostředky s využitír	n technologie Ultra-Wideband
Název diplomové práce anglick	<i>r</i> .	
Indoor localization system for	r automated vehicles based on Ultra-	Wideband technology
Pokyny pro vypracování:		
Seznam doporučené literatury:		
Institute of Technology, USA (2005) [2] GREWAL, MOHINDER S., AND SYSTEMS, INERTIAL NAVIGATION	GUS P. ANDREWS, AND CHRIS G. BARTON N, AND INTEGRATION - John Wiley & Sons	NE - GLOBAL NAVIGATION SATELLITE
2013 [4] MOORE, THOMAS, AND DAN FOR THE ROBOT OPERATING S [5] HOL, JEROEN D., et al TIGH on ultra-wideband. IEEE, 2009 [6] LI, JIAXIN, ET AL ACCURAT	BOTICS: MATHEMATICS, MODELS, AND MEL STOUCH - A GENERALIZED EXTENDE YSTEM, Intelligent autonomous systems 13. TLY COUPLED UWB/IMU POSE ESTIMATION FOR MAV SWARMS ECONTROL and Automation (ICCA). IEEE, 2018.	D KALMAN FILTER IMPLEMENTATION Springer, Cham, 2016. 335-348 ON, 2009 IEEE international conference
2013 [4] MOORE, THOMAS, AND DAN FOR THE ROBOT OPERATING S [5] HOL, JEROEN D., et al TIGH on ultra-wideband. IEEE, 2009 [6] LI, JIAXIN, ET AL ACCURAT 14th International Conference on the second	EL STOUCH - A GENERALIZED EXTENDE YSTEM, Intelligent autonomous systems 13. TLY COUPLED UWB/IMU POSE ESTIMATION FOR MAV SWARMS ECONTROL and Automation (ICCA). IEEE, 2018.	D KALMAN FILTER IMPLEMENTATION Springer, Cham, 2016. 335-348 ON, 2009 IEEE international conference
2013 [4] MOORE, THOMAS, AND DAN FOR THE ROBOT OPERATING S [5] HOL, JEROEN D., et al TIGH on ultra-wideband. IEEE, 2009 [6] LI, JIAXIN, ET AL ACCURAT 14th International Conference on commence of the process of t	EL STOUCH - A GENERALIZED EXTENDE YSTEM, Intelligent autonomous systems 13. TLY COUPLED UWB/IMU POSE ESTIMATION FOR MAV SWARMS ECONTROL and Automation (ICCA). IEEE, 2018.	D KALMAN FILTER IMPLEMENTATION Springer, Cham, 2016. 335-348 ON, 2009 IEEE international conference
2013 [4] MOORE, THOMAS, AND DAN FOR THE ROBOT OPERATING S [5] HOL, JEROEN D., et al TIGH on ultra-wideband. IEEE, 2009 [6] LI, JIAXIN, ET AL ACCURAT 14th International Conference on Juméno a pracoviště vedoucí(ho Ing. Tomáš Novák, DataVis	EL STOUCH - A GENERALIZED EXTENDE YSTEM, Intelligent autonomous systems 13. TLY COUPLED UWB/IMU POSE ESTIMATION FOR MAV SWARMS ECONTROL and Automation (ICCA). IEEE, 2018.	D KALMAN FILTER IMPLEMENTATION Springer, Cham, 2016. 335-348 ON, 2009 IEEE international conference BY UWB AND IMU FUSION, 2018 IEEE
2013 [4] MOORE, THOMAS, AND DAN FOR THE ROBOT OPERATING S [5] HOL, JEROEN D., et al TIGH on ultra-wideband. IEEE, 2009 [6] LI, JIAXIN, ET AL ACCURAT 14th International Conference on Juméno a pracoviště vedoucí(ho Ing. Tomáš Novák, DataVis	EL STOUCH - A GENERALIZED EXTENDE YSTEM, Intelligent autonomous systems 13. TLY COUPLED UWB/IMU POSE ESTIMATI E 3D LOCALIZATION FOR MAV SWARMS E Control and Automation (ICCA). IEEE, 2018. d diplomové práce: on s.r.o., Ukrajinská 2a, Praha 10	D KALMAN FILTER IMPLEMENTATION Springer, Cham, 2016. 335-348 ON, 2009 IEEE international conference BY UWB AND IMU FUSION, 2018 IEEE
2013 [4] MOORE, THOMAS, AND DAN FOR THE ROBOT OPERATING S [5] HOL, JEROEN D., et al TIGH on ultra-wideband. IEEE, 2009 [6] LI, JIAXIN, ET AL ACCURAT 14th International Conference on Juméno a pracoviště vedoucí(ho Ing. Tomáš Novák, DataVis	EL STOUCH - A GENERALIZED EXTENDE YSTEM, Intelligent autonomous systems 13. TLY COUPLED UWB/IMU POSE ESTIMATION E 3D LOCALIZATION FOR MAV SWARMS E Control and Automation (ICCA). IEEE, 2018. I diplomové práce: I on s.r.o., Ukrajinská 2a, Praha 10 edoucí(ho) nebo konzultanta(ky) diplomo katedra řídicí techniky FEL	D KALMAN FILTER IMPLEMENTATION Springer, Cham, 2016. 335-348 ON, 2009 IEEE international conference BY UWB AND IMU FUSION, 2018 IEEE
[4] MOORE, THOMAS, AND DAN FOR THE ROBOT OPERATING S [5] HOL, JEROEN D., et al TIGH on ultra-wideband. IEEE, 2009 [6] LI, JIAXIN, ET AL ACCURAT 14th International Conference on Jméno a pracoviště vedoucí(ho Ing. Tomáš Novák, DataVis Jméno a pracoviště druhé(ho) v Ing. Martin Hlinovský, Ph.D.,	EL STOUCH - A GENERALIZED EXTENDE YSTEM, Intelligent autonomous systems 13. TLY COUPLED UWB/IMU POSE ESTIMATIVE E 3D LOCALIZATION FOR MAV SWARMS E Control and Automation (ICCA). IEEE, 2018. Idiplomové práce: Ion s.r.o., Ukrajinská 2a, Praha 10 Idedoucí(ho) nebo konzultanta(ky) diplomo katedra řídicí techniky FEL E: 15.01.2021 Termín odevzdán	D KALMAN FILTER IMPLEMENTATION Springer, Cham, 2016. 335-348 ON, 2009 IEEE international conference BY UWB AND IMU FUSION, 2018 IEEE

Diplomantka bere na vědomí, že je povinna vypracovat diplomovou práci samostatně, bez cizí pomoci, s výjimkou poskytnutých konzultací. Seznam použité literatury, jiných pramenů a jmen konzultantů je třeba uvést v diplomové práci.				
Datum převzetí zadání	Podpis studentky			