Sformułowana przez doktoranta teza dobrze definiuje rozpatrywane zagadnienie badawcze: Behawioralny i zdecentralizowany algorytm sterowania ruchem robotów mobilnych, oparty o zachowania inspirowane postępowaniem przemieszczających się osób, może być wykorzystany

do bezpiecznego i skutecznego koordynowania ruchu grupy robotów działających w dynamicznie zmieniających [się] środowiskach (str. 37).

Główny nurt rozprawy i zaproponowane w ramach niego algorytmy klasyfikuję jako

teoretyczny, natomiast sposób przeprowadzenia weryfikacji działania algorytmów ma charakter doświadczalny.

Moje drobne zastrzeżenia budzi analiza poziomu ufności testów Dunna na podstawie uzyskanych wyników. Byłoby lepiej założyć poziom ufności i dla niego potwierdzić lub odrzucić hipoteze o statystycznej identyczności uzyskanych rozwiązań dla różnych algorytmów koordynujacych ruch jednostek mobilnych.

Wydaje się również, że byłoby lepiej podać jawnie założenie ustalające, że bazowy współczynnik respektu nie może sie zmieniać w trakcie wyznaczania dróg (we wzorze 4.1) (np. bez synchronicznego rozgłoszenia tej informacji do wszystkich jednostek mobilnych).

1. W pracy w zasadzie przedstawiono zaproponowane algorytmy (R, R+ i PR) natomiast nie zostało dla mnie jasno przedstawione czy w trakcie "pobierania lokalizacji" następuje synchronizacja tych algorytmów czy działają asynchroniczne. Jak to się ma do symulacji, która jest przeprowadzana z krokiem 0.2 sekundy. Dlatego prosze o wyjaśnienie jaka jest różnica wzajemnej synchronizacji jednostek mobilnych podczas symulacji i rzeczywistych testów.

2. W algorytmach zasade proponowanych zastosowano przyznawania pierwszeństwa według tzw. zasady "prawej dłoni" (algorytm "PR", str. 52). Czy w algorytmie PR uwzględniono tylko pojazdy jadące z prawej strony, czy również jadace z naprzeciwka?

- Str. 16. W roku 2015 firma Kiva System LLC zmieniła formalnie nazwe na Amazon Robotics LLC.

• Str. 32, rys. 2.12 jest "o agenta B". Prawdopodobnie chodzi o "przez agenta B" lub "w agenta B".

• Str. 44 dwie dolne linijki jest "i robota", "i robota". Wydaje mi się, że byłoby lepiej napisać "i-tego robota", "j-tego robota".

• Str. 89 jest "22x20x6 cm". Proponuję zapis "22 cm × 20 cm × 6 cm".

 W pracy nie ma konsekwencji w stosowaniu odstępu pomiędzy liczbami i jednostkami np. str.89 "6 cm" i potem "14.8V", "5Ah".

Str. "109" jest "Ibm". Powinno być "IBM".

- W pracy wielokrotnie wystepuje słowo "stworzyć". W chwili obecnej odstepuje sie od starych zwiazków frazeologicznych tego słowa^{3,4} na rzecz bezpośredniego tłumaczenia angielskiego słowa "create". Chciałbym jednak zasugerować przynajmniej próbe
 - zastosowania innego określenia w cześci wystapień tego słowa.