

Obsah

PŘEDSTAVENÍ AUTORA.....	4
1 ÚVOD	5
2 POPIS SYSTÉMU CASSANDRA	6
2.1 Mobilní roboty	10
2.1.1 <i>Orpheus</i>	10
2.1.2 <i>Perseus</i>	13
2.1.3 <i>Scorpio</i>	14
2.1.4 <i>envMap</i>	15
2.1.5 <i>Uramis</i>	15
3 ŘEŠENÁ PROBLEMATIKA	16
3.1 Multispektrální datová fúze	16
3.2 Automatická tvorba multispektrálních map v multirobotických systémech	23
4 EXPERIMENTY	27
4.1 Měření intenzity záření gama ve vnějším prostředí	27
4.2 Přesná navigace v heterogenním multirobotickém systému	30
5 MÍSTO ZÁVĚRU	33
LITERATURA.....	35
ABSTRACT.....	37