

Obsah	2
Seznam použitých symbolů a značek	3
1. Úvod	4
2. Přehled současného stavu řešené problematiky	5
3. Cíle disertační práce	7
4. Lokomoční subsystém mobilního servisního robotu	8
5. Analýza lokomočního subsystému z pohledu překonávání překážek	12
5.1. Analýza pohybu robotu při překonávání překážky typu nájezdová rampa	13
5.2. Analýza pohybu robotu při překonávání překážky typu kvádr	16
6. Konstrukční řešení přední a zadní nápravy podvozku robotu	22
7. Výsledky, nové poznatky a praktické přínosy	23
8. Seznam použité literatury	26
9. Seznam vlastních publikací a vědeckovýzkumných výsledků	27
Přílohy	29
I. Abstract	29
II. Životopis	30
III. CURRICULUM VITAE	30