

Content

1. Úvod	6
1.1. Požadavky na senzory	6
1.2. Navigační algoritmus	8
1.3. Návrh jednotky měření polohových úhlů	10
2. Zpracování dat ze senzorů	12
2.1. Model senzoru a jeho kalibrace	12
2.2. Ohodnocení senzorů	14
2.3. Reprezentace dat a jejich fúze	16
2.4. Definice problému a návrh jeho řešení	18
3. Experimenty	20
3.1. Testy senzorového vybavení	20
3.2. Dva výškoměry	21
3.3. Magnetometrická hlava	23
3.4. Aero metrická sonda	24
4. Využití navržených senzorů	26
5. Závěr	31
Bibliografie	32
Ing. Pavel Pačes, Ph.D.	34