

V této práci se budu nejprve zabývat obecným pohledem na agenty, jakožto obecné objekty vědeckého zkoumání. Z jednoho druhu agentů jsou zkonkretizováním vytvořeni a implementováni roboti v mém softwarovém projektu. Stejně tak se budu zabývat prostředím, ve kterém jsou agenti umístěni, tedy nejprve z obecného hlediska a poté na mém konkrétním prostředí, ve kterém probíhá samotná simulace bitvy robotů. V práci také předvedu, jak lze navrhnout systém pro vidění softwarových robotů, jaké situace mohou na bitevním poli nastat a jak je bitevní pole, tedy prostředí pro roboty, navrženo. V závěru práce zdůvodním výběr typu agenta pro roboty porovnáním výhod a nevýhod pro záměr projektu.