

Tato práce se bude zabývat integrací robotického simulátoru USARSim s platformou Pogamut, která umožňuje snadné prototypování virtuálních agentů. Jako doklad korektnosti poskytneme několik robotů, kteří řeší jednoduché úkoly. Dílčím cílem práce je zhodnotit vhodnost reaktivního plánovače POSH pro programování robotů USARSimu. Z tohoto důvodu budou vytvořeny dvě verze létajícího robota řešícího složitější úkol. První verze bude naprogramována v Javě a druhá pomocí nástroje POSH. V práci pak provedeme srovnání těchto dvou verzí.