

Tato práce srovnává lokalizační techniky používané v mobilní robotice. Lokalizace, tedy úloha zjistit vlastní polohu v prostoru, představuje jeden ze základních problémů robotiky. Tato práce se úvodem věnuje podrobnějšímu popisu problematiky a kategorizaci lokalizačních technik, v dalších kapitolách pak po jednotlivých kategoriích popisuje různé lokalizační techniky a jejich varianty a uvádí jejich silné a slabé stránky. Práce se postupně zabývá technikami pravděpodobnostní lokalizace, určenými ke zpracování chybami zatížených senzorických měření a k vytváření spolehlivého odhadu polohy, technikami relativní lokalizace, zajišťujícími vyhodnocování relativních změn polohy robota, a technikami absolutní lokalizace, řešícími určování nebo odhad absolutní polohy robota v prostředí.