

Práce se zabývá rozpoznáváním a sledováním objektů pomocí dálkoměrných laserových senzorů. Práce zkoumá řešení podobných problémů jinými autory a analyzuje problém jako takový. Je vybrána aplikace úlohy v prostředí robotické soutěže jako referenční problém, který je následně vyřešen. Je kladen důraz na případný port řešení na ne-PC platformy. Základním kamenem řešení je použití myšlenky Kalmanových filtrů a identifikace objektů podle jejich pozice a rychlosti.