

Cieľom tejto práce je vytvoriť a implementovať návrh najvhodnejšej metódy umožňujúcej autonómne pristátie kvadrikopty na pristávacej ploche s viditeľným obrazcom. V rámci práce je vytvorený rozbor venujúci sa nájdeniu najlepšieho obrazca určeného pre pristávaciu plochu a najspolahlivejšieho spôsobu ako tento obrazec identifikovať v obraze prijatom z kamery kvadrikopty. Práca vysvetľuje rôzne spôsoby riadenia zariadení ako dynamických systémov a implementuje algoritmus pre navigáciu kvadrikopty na cieľ. Dosiahnuté výsledky sú overené zdokumentovanými experimentami.