

Predložená práca sa zaoberá lokalizáciou mobilného robota. Lokalizácia je postavená na počítačovom videní. Zo snímaného obrazu navrhnuté algoritmy rozpoznávajú šachovnicovú podložku, po ktorej sa robot pohybuje. Pomocou nej je analyzovaný uhol natočenia a pozícia robota. Navrhnutý algoritmus bol otestovaný a zhodnotený na reálnom robotovi.