

Tato práce uvádí dva postupy pro integraci dat z běžného GPS přijímače v Monte Carlo lokalizaci. Jako první popisuje snadno použitelnou metodu založenou na použití dat přístupných ve standardním protokolu NMEA. Dále obsahuje originální algoritmus používající nízkourovňová měření pseudorange, získávaná za pomoci proprietárního protokolu daného přijímače. V rámci práce vznikl balík nástrojů pro analýzu chyb měření GPS přijímačů s chipsetem SiRF III.