



Provozně ekonomická fakulta

DIPLOMOVÁ PRÁCE

AUTOR PRÁCE: Bc. Josef Kolář

VEDOUcí PRÁCE: Ing. Josef Pavlíček, Ph.D.

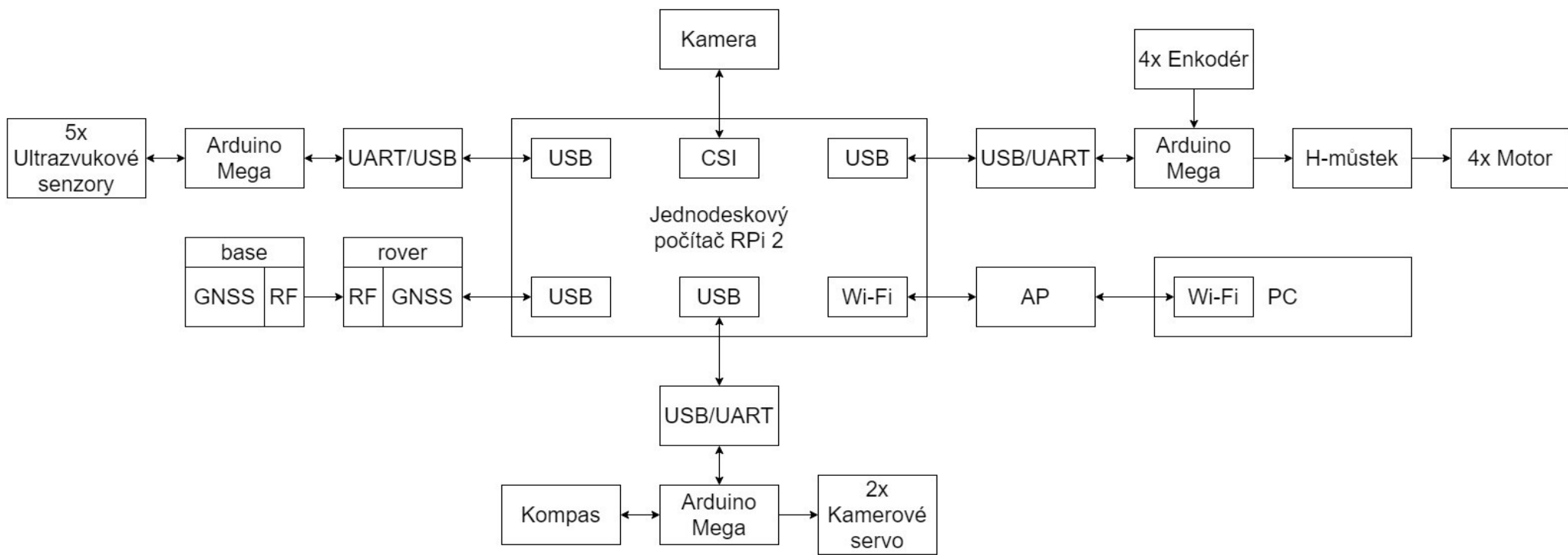












Robot Control Media

LastOperation

Path recording

default

Start Recording Stop Recording

Load path Load path

default

Delete path Delete history

Map center Save configuration

Heading

Delay

Mag Calib

SaveOffsets

Enable Engines

Disable Engines

Mapa Satelitní

Robot

Google

Status message

Bearing

Obstacle bearing

Map data ©2020 Podrobnější podívat Nahlásit chybu v mapě

2020

Trasa: Cas: 13:30:16

04

01

01

17

04

19:40:19

12:02:52

19:05:25

14

14:27:15

13:44:59

13:49:38

14:52:25

12:23:53

13:30:16

05

11:58:11

12:39:13

16

Bod: WP 0

Bod: WP 14

Bod: WP 21

Bod: WP 28

