

SOUHLASÍ


Průběh obhajoby bakalářské práce S ORIGINÁLEM

Západočeská univerzita v Plzni
Fakulta aplikovaných věd
katedra kybernetiky

Stewartova plošina, model
 Ukázka realizovaného řešení
 HW řídicího systému, použité komponenty
 Schéma zapojení kvokového motoru a řadiče
 Matematický model pro platformu s lineárními motory
 převod lineárního pohybu na rotační
 řídicí algoritmus
 ověření pomocí nástroje simulink
 Kinematická transformace - realizace?
 pohyb ramene - změna pracovního bodu - jak je to řešeno?
 Praktické uplatnění?
 Jak lze poznat, že je to řízeno dobře?

Klasifikace: výborně

Datum obhajoby: 19. června 2014

.....


 podpis zkoušejícího