

Průběh obhajoby diplomové práce:

malá robotická platforma - resp. robotní platforma
sání sení

odvození mat. modelu - 6 DOF (3 rotační pohyby - θ, ϕ, ψ +
3 translační pohyby)

- uvažovaná zjednodušená
identifikace parametrů pomocí fyzického řívadla
identifikace síly motorů

synléza regulátorů

virtuální vstupy

odpovědi na dotazy vedoucího a oponentů

robustnost modelu; změna efekt. momentů a
momentů setrvačnosti

aplikace v jiném médiu než vodě, radiálně
slaná x sladká voda

Klasifikace: ... *vyjímě*

Datum obhajoby: 17. září 2015

[Signature]
.....
podpis zkoušejícího