

Průběh obhajoby diplomové práce:

NAVŘH ŘÍDÍCÍHO ALGORITMU PRO STEWARTOVU PLATFORMU

- cíle práce
- Stewartova platforma
- model Stewartovy platformy
- HW řídicího systému
- schéma zapojení Eulerova motoru a řídicí
- matematický model
 - úvod lineárního pohybu na rovinech
- řídicí algoritmus
- popis stabilizační úlohy
- návrh regulátoru, realizace
- závěr

DOTAZY: - V rámci práce je uvedeno použití inerciálního čidla (akcelerometr).
Při návrhu přivázen do algoritmu řízení?

- Při návrhu volna kompenzace (řízení Eulerových motorů) dle G-číta?

- Byla v rámci vývoje ověřena funkčnost samostatného polohování platformy?
(ve smyslu reakce na předemné hodnoty její orientace)

Klasifikace:

..velmi dobře.....

Datum obhajoby:

21. června 2016

.....
podpis zkoušejícího