

Průběh obhajoby bakalářské práce:

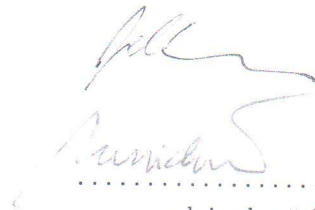
Západočeská univerzita v Plzni
Fakulta aplikovaných věd
Katedra Robotiky

①

- všesměrová kola
- kompletní robot, použité kolo
- matematický model robotu, 3 stupně volnosti
- transformace souřadnic - matematický model
- ověření modelu v Simulinku
- přímovazební řízení, model s PID regulátorem
- nalezení parametrů PID regulátoru
- porovnání referenčního a vygenerované dráhy simulací modelu
- shrnutí práce
- možnost navzení zpětnovazebního řízení
- zohlednění dynamiky modelu
- porovnání řízení modelu
- možnost použití dalších senzorů

Klasifikace: velmi dobře

Datum obhajoby: 30. srpna 2016


.....
podpis zkoušejícího