

Průběh obhajoby bakalářské práce:

visualizace mg. nelineární manipulace
 popis systému - pole a jednotky, síly působící na
 magnet
 návrh regulátoru - stavový regulátor, princip mřížového
 modelu, LQ regulace, volba matice
 schématické zapojení pro simulaci
 výsledky simulací
 globální linearizace
 odpovědi na otázky vedoucího
 popis Kalmanovy dekompozice
 návrh stavové zpětné vazby - podmínky
 geometrické umístění souřadnic dr. úhel
 regulace vzdálenosti, kritérium pro konfiguraci

Klasifikace: ..velmi..dobře.....

Datum obhajoby: 30. srpna 2017



 podpis zkoušejícího