Jméno: Milan MALINA

SOUHLASÍ S ORIGINÁLEM

Osobní číslo: A17B0

Západočeská univerzita v Plz
Fakulta aplikovaných věd
katedra kybernetiky

Průběh obhajoby bakalářské práce:

NÁVRH SYSTÉMU AUTONOMNÍHO ŘÍZENÍ PRO BEZPILOTNÍ LETOUN

OBHAJOBA PROBÍHALA V ANGLICKÉM JAZYCE

CÍLE PRÁCE

ONBOARD CONTROLLER - POPIS POUŽITÉHO HW

MATEMATICKÝ MODEL

SÍLY PŮSOBÍCÍ NA LETOUN

LINEARIZACE NELINEÁRNÍHO MODELU

PID REGULÁTOR

DEMO

PŘEDSTAVENO PROSTŘEDÍ PRO SIMULACI A VERIFIKACI PID REG. ARČEM

PŘI NÁVRHU REGULÁTORŮ VYCHÁZÍTE Z LINEARIZACE DYNAMIKY V DANÉM PRACOVNÍM BODU. JAK BYSTE ZAJISTIL FUNGOVÁNÍ I ŠIROKÉM ROZSAHU RYCHLOSTÍ A ÚHLŮ?

JAK BY SE ZAJISTILO PŘEPÍNÁNÍ MEZI JEDNOTLIVÝMI NASTAVENÍMI PID REGULÁTORŮ

V ČEM SPATŘUJETE VÝHODU MIMO REGULÁTORU MÍSTO SISO REGULÁTORŮ?

VČEM JE VAŠE ŘEŠENÍ POUŽÍVAJÍCÍ UNITY 3D LEPŠÍ NEŽ OSTATNÍ?

PROČ JSTE POUŽIL UNITY 3D NAD GAZEBO?

Klasifikace: VÝBORNĚ

Datum obhajoby: **20. července 2020**