

Průběh obhajoby bakalářské práce:

AUTOMATICKÉ LADĚNÍ REGULÁTORŮ PRO ELEKTRICKÉ SERVOPOHYBY

MOTIVACE

CÍLE PRÁCE

POPIS ELEKTROMECHANICKÝCH SOUSTAV

KASKÁDNÍ REGULACE - AUTOMATICKÉ METODY

H-NEKONČENÁ METODA

HLEDÁNÍ REGIONŮ A TVORBA TABULKY

VÝBĚR REGULÁTORU - FUNKCE A DOPLŇKOVÉ FUNKCE

SROVNÁNÍ METODY S TUNEDEM - PID VS H-NEKONČENÁ

REÁLNÁ SOUSTAVA - RYCHLOSTNÍ SMYČKA - GRAFY

VÝSLEDKY PRÁCE

PROČ JE NUTNÉ KOUŽIT DVOU SADU ÚČELOVÝCH FUNKCÍ PRO CHOVÁNÍ NA STRANĚ MOTORU A ZÁTĚLE V PŘÍPADĚ PROTNÝCH ELEKTROMECHANICKÝCH SOUSTAV?

PLÁNUJETE POKRAČOVAT VE VÝVOJI AUTOTUNERU?

BUDE SE JEDNAT O OFFLINE METODU NEBO ŘÍDÍCÍ BLOK?

PROČ VYBÍRAT Z POSLEDNÍHO PÁRAU PARAMETRŮ REGULÁTORU

NEBYLO BY DOBRÉ ZAŘÍDNOUT PŮLHOVĚK ÚNATELE NA PRŮBĚH REGULACE HLED NA ZAČÁTKU?

UVAŇOVALI JSTE NĚJAKÉ METODY SMLUKOVÁNÍ?

Členové zkušební komise:

Doc. Dr. Ing. Vlasta Radová

Doc. Ing. Ondřej Straka, Ph.D.

Ing. Martin Gouběj, Ph.D.

Ing. Libor Jelínek, Ph.D.

Ing. Mgr. Josef Psutka, Ph.D.

Klasifikace: ... VÝBORNĚ

Datum obhajoby: 16. června 2021