

**Průběh obhajoby bakalářské práce:**

PREDIKTIVNÍ REGULÁTOR PRO ŘÍZENÍ TRÍ ELEKTROMECH. SOUSTAV

MPC - PREDIKTIVNÍ ŘÍZENÍ

VYSVĚTLENÍ METODY

PREDIKČNÍ MATICE - MOVE BLOCKING

ÚČELOVÁ FUNKCE A OPTIMALIZACE

ALGORITMY PREDIKTIVNÍHO ŘÍZENÍ - POUŽITÍ

NÁVRH MPC PRO 3 PRŮVĚNÉ SYSTÉMY

GRAFY VÝSLEDKŮ A SROVNÁNÍ SOLVERŮ

SROVNÁNÍ MPC VS. PID A LQR + VÝSLEDKY

PREDIKTIVNÍ REGULACE REÁLNÉ SOUSTAVY + VÝSLEDKY

ZÁVĚR - TEORETICKÁ A PRAKTICKÁ ČÁST

JAKÝ JE PRINCIP OPDASES V HOT-START VARIANTĚ?

JAKÉ JSOU MEZIOHRADEČKY?

JAKÝM ZPŮSOBEM JSTE NALADIL PARAMETRY REKONSTRUKTORU?

JAKÁ JSOU PRAKTICKÁ FYZIKÁLNÍ OMEZENÍ U Pohonů S PRŮVĚNOU ZÁTĚŽÍ?

JAK BYSTE OMEZENÍ ZAKOMPOVAL DO OPTIMALIZAČNÍ ÚLOHY?

JAKÝ JE ROZDÍL MEZI MPC BEZ OMEZENÍ VS. LQR?

MUSEL JSTE PRO NALEZENÍ ŘEŠENÍ UŽÍT OD NĚKTERÝCH OMEZENÍ?

JAKÝ BYL HORIZONT ŘÍZENÍ? ZKOUSEL JSTE JE ZKURCOVAT?

JAKÉ BYLY SOFT PŮVODNÍ OMEZENÍ?

**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