**Průběh obhajoby diplomové práce:**

1. otázku oponenta: V kapitole 4.4.2 uvádíte, že obdélníkové řízení není příliš často využíváno. Popište, prosím, při jakých situacích se s výhodou uplatňuje a uveďte i z jakých důvodů.
Student zodpověděl správně.
2. otázku oponenta: Z blokového schéma elektronického diferenciálu na obrázku 6.17 je zřejmé, že výsledný požadovaný moment je dán součtem požadavku z akceleračního pedálu a výstupu regulátoru rychlosti vlastního elektronického diferenciálu. To znamená, že může být vyvozen moment i bez požadavku z akceleračního pedálu. Diskutujte úpravu schématu vedoucí ke zvýšení bezpečnosti a zvažte případné dopady této úpravy na dynamiku elektronického diferenciálu.
Student zodpověděl správně.
3. otázku oponenta: Jakým způsobem lze upravit elektronický diferenciál, aby bylo možné regulovat prokluz pro možnost nalezení bodu největší adheze?
Student zodpověděl správně.
4. otázka: Uvažuje se o komerčím nasazením vyvinutého řízení k motokáře?
Student zodpověděl.
5. otázka: Zjišťoval jste zda jsou v pravidlech závodů přijatelné elektronické hlídání prokluzu a další vylepšení?
Student zodpověděl.

**Členové státní zkušební komise:**

Prof. Ing. Václav Kůs, CSc.
Prof. Ing. František Vondrášek, CSc.
Ing. Vojtěch Blahník, Ph.D.
Doc. Ing. Tomáš Glasberger, Ph.D.
Doc. Ing. Martin Pittermann, Ph.D.
Ing. Jaroslav Škubal, Ph.D.
Doc. Ing. František Tůma, CSc.

Klasifikace: **Výborně**

Datum obhajoby: **15. června 2021**