Průběh obhajoby – A20B0331P KUBEŠ Břetislav

Projekt

Základní robustní PI regulátor

Gain scheduling

Linearizace podél trajektorie

SDRE

Rekonstruktor

Dynamický kompenzátor

Závěrečné srovnání

OTÁZKY:

Kterou ze zkoumaných strategií řízení byste nakonec zvolil pro implementaci na reálném systému výtahu?

Jak byste postupoval pro získání modelu relevantního pro řízení v praxi?

V jaké dílčí části řízení vysokorychlostního výtahu byste mohl repetitivní řízení efektivně využít, kdybyste ho reálně nasadil v praxi?

Co je ITAE kritérium?

Zkoumal jste současný stav řešení pro tuto úlohu?

Jak jste volil matice Q, R?

Jaká je fyzikální interpretace "torze"?

Klasifikace – výborně

Datum obhajoby – 20.6.2023