

**SOUHLASÍ
S ORIGINÁLEM**

Průběh obhajoby diplomové práce:

- Prototyp jednohohého robota
- Matematické modely robota
- stavový model
- Návrh řízení
- Symetrický systém
- Simulace navrženého řízení
- ukázka funkčnosti řízení
- Aplikace navrženého řízení na reálný prototyp
- Problematika stabilizace reálného modelu

Západočeská univerzita v Plzni
Fakulta aplikovaných věd
katedra kybernetiky

Klasifikace: ... *vyborně*

Datum obhajoby: 17. června 2014

[Handwritten Signature]
.....
podpis zkoušejícího