

**Průběh obhajoby bakalářské práce:**

Západočeská univerzita v Plzni  
Fakulta aplikovaných věd  
Katedra kybernetiky  
①

Motivace k řešení úlohy, cíle práce

Příklady přístrojů

Aktuátory a senzory

Sestavení modelu - matematický, simulační model

Navržení regulátoru - "heuristický" regulátor, dynamický kompenzátor

Výstup simulačních modelů

Kvalita rekonstrukce, kvalita regulace

Důvod použití externího regulátoru?

Perioda vzorkování pro číslicovou realizaci "heuristického" regulátoru?

Klasifikace: ... vyborově .....

Datum obhajoby: 19. června 2014

.....  
podpis zkoušejícího