

Průběh obhajoby bakalářské práce:

model do současně Freescale Cup

úkol: vytvořit řídicí systém pro sledování jedné čáry

→ modifikace

Ackermanův kobol (řízení)

realizace kmanová sadná kola

popis realizační platformy

vyvoj řídicího systému - zpracování obrazu

→ detekce čáry, diferenciální metoda

- návrh řízení

→ výpočet ceny řízení (2 čáry na
okrajích dráhy)

schéma stavového diagramu

→ regulátory a nastavení parametrů - PID pro sledování;
PD pro řízení

- vizualizační program, implementace (Python)

- verze a testování

- vyhodnocení přesnosti čáry / rychlosti - kritéria

Ackermanovo řízení

výhody a nevýhody vyřízení daných regulátorů - nastavení
Reg.

geometrie nápravy robota

vyřízení končného automatu

model systému x reálné řízení

časové hledisko práce

Klasifikace:

... *vyborně*

Datum obhajoby:

17. června 2015

[Signature]
Mikuláš J.
Mikuláš

.....
podpis zkoušejícího