

Průběh obhajoby bakalářské práce:

metody model. kráčíci čelo rolbu - Compass Gait

- Rimless Wheel

mat. model - zjednodušené inverzní kyvadlo

rychlota těla v jednotlivých krocích

fyzikální model - interakce se zemí

porovnání modelů - počet rychlostí

odpovědi na otázky redaktorů

pasivní kráčení, energetická náročnost, valení

definice došlapu

parametrizace mat. modelu - sálek zachování momentů  
rychlosti, energet. náročnost  
(úklon)

rovnání kráčení Rimless Wheel proti kole standardnímu  
počet nohou - statická stabilita

Klasifikace:

vybavě

Datum obhajoby:

27. srpna 2015

*Zepř...*

podpis zkoušejícího