

Průběh obhajoby bakalářské práce:

motivace práce + metody ballbotů
 návrh konstrukce robota - charakteristika ballbotů
 mat. model močelného robota
 řídicí algoritmus močelného robota
 ↙
 trajektorie inverzní kyvadlo, kinematika, simulací model
 upřed do kódu na
 validace modelu
 měření malého robota

Klasifikace: *vyborně*

Datum obhajoby: 23. června 2016

..... *[Signature]*
podpis zkoušejícího