

Průběh obhajoby bakalářské práce:

myšlenka stav, diferenciální rovnice - Arduino Uno
 více práce
 geometrický model polynomu roven
 řešení polynomu rovnice - řešení se všemi myšlenkami
 je dnoxiingov
 model kalibrace motoru - indukcí
 je dnoxiingov seřazená dynam. a motoru
 kompenzace nelinearity kalibrace motoru
 návrh regulátoru + vnitřní funkce
 experimenty a řešení podle zadání regulátoru
 sestavení myšlenek na návrh na další myšlenky
 získání informace z více sensory
 výpočet rychlosti po střední a vyšší otáčky
 PI regulace, implementace na Arduino

Klasifikace: ..velmi dobře.....

Datum obhajoby: 22. června 2017

.....
podpis zkoušejícího