

Průběh obhajoby bakalářské práce:

PREDIKTIVNÍ ŘÍZENÍ MODELU HELIKOPTÉRY

HUMUSOFT - MIMO SYSTÉM

IDENTIFIKAČNÍ EXPERIMENT

LINEÁRNÍ REGRESE

FILTRACE DAT - ŠUMU - ZERO-PHASE FILTR

IDENTIFIKAČNÍ ALGORITMUS

MPC PŮVINCIP - PREDIKCE SYSTÉMU A JEHO VLASTNOSTI

KASKÁDNÍ ŘÍZENÍ - PI REGULÁTOR

POROVNÁNÍ REGULÁČNÍCH SMYČEK - MPC VS KASKÁDNÍ ŘÍZENÍ

KVADRATICKÉ PROGRAMOVÁNÍ - MOŽNOSTI MATKABU

BUDOUCÍ PRÁCE

ZÁVĚR

OTÁZKY: JAKÁ JE VÝHODA POUŽITÝCH NEKAZALNÍCH FILTRŮ?

LE NEJAK SYSTEMATICKY ZVOLIT SÍŤU PROPUSTNĚHO PÁŠNA FILTRŮ?

PORÍŠTE MOŽNOSTI ROZLIŠENÍ POUŽITÉHO ALGORITMU PREDIKTIVNÍHO ŘÍZENÍ S LINEÁRNÍM PREDIKTIVNÍM MODELEM ZÍSKANÍM LINEARITOU V PRACOVNÍM BODU O INFORMACI Z NEKAZALNÍHO MODELU?

JAK BYL VOLEN BUDOUCÍ SIGNÁL² PRO IDENTIFIKACI?

PROČ JSTE POUŽIL TVAROVACÍ MULTÉHO ŘÁDU

JAKÉ BÝL POUŽITÝ SMÍČEK?

Členové zkušební komise:

JAKÉ JSOU STAVOVÉ

Doc. Dr. Ing. Vlasta Radová

VELIČINY VE

Doc. Ing. Ondřej Straka, Ph.D.

STAVOVÉM MODELU?

Ing. Martin Goubej, Ph.D.

V JAKÉM BODĚ

Ing. Libor Jelínek, Ph.D.

Ing. Mgr. Josef Psutka, Ph.D.

PRACOVNÍM BYLA PROVEDENA LINEARIZACE

Klasifikace:

VÝBORNĚ

Datum obhajoby:

16. června 2021