

Průběh obhajoby bakalářské práce:

- cíle práce
- konstrukce robotu
- použitý hardware
- zapojení komponent
- IMU - komplementární filtry
- Kvadraturní enkodéry
- PID regulátor
- Lineární kvadratický regulátor
- shrnutí
- důvod testování v reálu a simulaci
- důvod volby konkrétních komponent
- návrh LQ regulátoru
- posun v práci za posledních rok
- real-time řízení

Členové zkušební komise:

Doc. Ing. Jindřich Matoušek, Ph.D.

Ing. Mgr. Josef Psutka, Ph.D.

Ing. Martin Gouběj, Ph.D.

Ing. Libor Jelínek, Ph.D.

Ing. Jakub Královec, Ph.D.

Klasifikace:

dobře

Datum obhajoby:

26. srpna 2021