

Průběh obhajoby – A19B0295P KARVÁNEK Martin

Motivace

Grafová teorie

Algoritmus konsensu

Vlivy topologie na dosažení konsensu

Porovnání orientované a neorientované topologie

Řízení s leadery

Matice a dynamika agentů

Stavová zpětná vazba

Formace agentů

OTÁZKY:

Pro správnou funkčnost distribuovaných řešení musí být dosaženo několik předpokladů. Jedná se např. o tvar informační topologie systému. Doplňte tyto předpoklady a vysvětlete je.

Vysvětlete pojem "kooperativní řízení". Můžete uvést nějaké další přístupy k řízení multiagentních systémů?

Jak byste modeloval šum a jak by se jeho výskyt projevil na Vámi popisovaném algoritmu?

Rozdíl mezi statickým a astatickým systémem z hlediska sledování referenčního signálu.

Jak byste zdefinoval konsensus ve Vaší úloze (pro 1 agenta, pro více agentů)?

Můžete vysvětlit chování (logiku) agentů ve Vaší úloze?

Klasifikace - velmi dobře

Datum obhajoby – 20.6.2023