

Průběh obhajoby – A20B0338P NOVÁK Jiří

2D model kvadrotéry bez závaží

2D model kvadrotéry se závažím

Architektura řídicího algoritmu 1

Architektura řídicího algoritmu 2

Návrh řídicího algoritmu

Porovnání způsobů řízení

Zhodnocení

OTÁZKY:

Z jakého důvodu nebyly pro oba regulátory použity stejné parametry?

Byly regulátory testovány i pro jinou referenci nebo počáteční podmínky, než je uvedeno v práci?

Jak by se dala získat informace o úhlu náklonu a případně úhlové rychlosti břemene?

Co bránilo nasadit řešení na reální příklad?

Jak jste odvodil parametry PD regulátoru?

Jak byste zobecnil úlohu z 2D do 3D?

Jak úlohu komplikuje přidaný závěs?

Proč využíváte právě PD regulátor?

Řešil jste otázku stability?

Klasifikace – velmi dobře

Datum obhajoby – 20.6.2023