

Průběh obhajoby – A20B0357P TVRZ Jakub

Linearizace

Problém návržení regulátoru

Přímovazební regulátor

Bezrázové přepínání

Linearizace podél trajektorie

FIR filtr

Srovnání jednotlivých přístupů

REXYGEN a vizualizace

OTÁZKY:

Na základě čeho byste vybíral vhodné algoritmy řízení a porovnával je mezi sebou pro potřeby praktické realizace?

Vysvětlíte rozdíl mezi klasickou návrhovou úlohou pro 1DoF zpětnovazební regulační smyčku a úlohou naznačenou na obr. 19 na str. 27 pro systém s dvěma výstupy.

Jaké výhody má využití přídavného přímovazebního řízení v této specifické aplikaci vůči dalšímu rozšíření zpětnovazebního řízení?

Klasifikace – výborně

Datum obhajoby – 20.6.2023