

Průběh obhajoby – A20B0325P KASTNER Daniel

Úvod

Matematicko fyzikální modelování

Návrh řízení

Implementace na reálném zařízení

Experimenty

OTÁZKY:

Diskutujte možnosti vylepšení přesnosti modelu dynamiky reálného systému ve světle poznatků získaných při experimentech.

Jmenujte výhody a nevýhody dvou jmenovaných strategií řízení (centralizované, decentralizované).

Konkretizujte průběh nastavení offsetu, jak musí být přesně nastaven a proč stačí gravitaci eliminovat takto jednoduše.

Zmiňujete "pick and place" aplikaci, ale grafy naznačují sledování referenčního signálu ve tvaru sinus, což není typický tvar signálu pro polohové přesuny. Vysvětlete proč.

Klasifikace – velmi dobře

Datum obhajoby – 20.6.2023