

Průběh obhajoby – A21N0110P BOSÁK Michael

Motivace

*Virtualizace* mobilní robotické platformy

Přímý kinematický model

Identifikace rotační konstanty *Komega*

Dynamický model regulace otáček kol

Použité technologie

Ověření funkčnosti kinematického modelu

SIL a HIL simulace – blokové simulace

Ukázky testování

**Diskuze**

Kinematický model

Porovnání fyzického robota a modelu

Klasifikace – výborně

Datum obhajoby – 21.6.2023