

Průběh obhajoby bakalářské práce:

popis modelu - hl. části soustavy (motor, tv. měnič, ...)
 přechodové děje v několika pracovních bodech
 odezva na obdélkový signál
 odezva při nízáném přivlžen k prac. bodu } analýza
 → nelineární systém } chování
 metoda gain scheduling - rozdělení na 10 prac. } soustavy
 bodů → lineární podsystem →
 řešení PID reg.
 - metoda návrhu parametrů regulátoru - metoda
 charakteristických regionů (PIDLab tool)
 chování uzavřené smyčky
 vizualizace soustavy - manuální x automat. regulace
 důvod rozdělení na 10 bodů - málo nebo moc, vysvětlení
 porovnání 2 řídicích systémů - jak a proč + výsledky
 (REX - Resotogis IPC)
 aplikace modelu v reálné technické soustavě

Klasifikace: ... vyborně

Datum obhajoby: 17. června 2015

J. Luňák
J. P. ...
prof.
...

 podpis zkoušejícího