

Průběh obhajoby bakalářské práce:

motivace práce

magnetická levitace založená na zpětnovazebném řízení

představení systému

použití metody

simulace pro přibližně měřený stav a s rekonstrukcí stavu

test robustnosti

testování na reálném systému

analýza přesnosti

úspěch na reálném systému

různé ladění PID na reálném systému

možnost zohlednění modelu

nestabilizovatelnost modelu výstupním PI regulátorem

postup při empirickém návrhu PID regulátoru

možnost stabilizace bez použití modelu senzoru

expertní ladění PID regulátoru

Klasifikace:

velmi dobře

Datum obhajoby:

19. června 2019