

Průběh obhajoby bakalářské práce:

cíle práce - návrh řízení kvadróptéry s inverzním kyvadlem
 předpoklady práce
 návrh systému kvadróptéry
 návrh řízení kvadróptéry
 návrh systému a řízení inverzního kyvadla
 propojení systému kvadróptéry s kyvadlem
 simulacní experimenty - reakce na počítačím podmínky,
 reakce na manuální vychýlení
 zhodnocení a možnosti vylepšení
 důvod návrhu regulátoru útlumu rychlosti
 co je třeba dodržet v případě odděleného návrhu řízení
 pro 2 subsystémy

Klasifikace:

..... *dobří*

Datum obhajoby:

19. června 2019