

Průběh obhajoby – A20B0322P GULYJ Michael

Motivace

Minimální parametrizace stavových zpětných vazeb

Modely systému

Návrh zpětnovazebního řízení

Centralizované řízení - symetricky umístěné závaží

Decentralizované řízení - symetricky umístěné závaží

Výstupní zpětná vazba

Experimenty s polohovaným závažím

Nesymentricky umístěné závaží

OTÁZKY: Volné parametry alfa ve výsledné stav. zp. vazbě je možné volit různě. Navrhněte některá tato další kritéria.

Z čeho plyne, že bude dosaženo synchronního pohybu v obou osách při návrhu plné stavové vazby přiřazující danou JF?

Jak jste hodnotil kvalitu experimentu?

V čem je výhoda decentralizovaného řízení v rámci implementace?

Co myslíte "křehkou zpětnou vazbou"?

Klasifikace – výborně

Datum obhajoby – 20.6.2023