Průběh obhajoby bakalářské práce:

Motivace

Cíle

Jeřáby, manipulátory

Model - trojité kyvadlo, lano, hák, zátěž

Validace systému

Réleový experiment

Popis systému, odvození rovnic

Validace modelu

Identifikace fyzikálních parametrů

Ověření metody

Experiment na reálném systému

Ověření pro více délek lana

Závěr

V úvodu práce zmiňujete, že při modelování nelze uvažovat pouze dvojramenné kyvadlo, ale je potřeba zahrnout ještě další rameno? Proč? Jaké s tím souvisejí problémy?

Jakým způsobem probíhá měření úhlu?

Co způsobuje výrazné zhoršení kvality odhadu v okolí antirezonance?

Vysoká výpočetní náročnost metody. Znáte nějaké jiné metody, které konverguji rychleji?

Znáte nějakou lokální metodu využívající gradient?

Jaký má vliv velikosti nastavené hystereze?

Proč jste si vybrat zvolenou metodu? Jaká byla motivace vzhledem k ostatním metodám?

Jaké je zjednodušení systému prohlášeného jako trojité kyvadlo?

Jaký je rozdíl mezi obrázky v kvalifiakční práci, které vypadají podobně?

Jaké jsou vstupy Kalmanova filtru, který jste použil?

Členové státní zkušební komise:
Doc. Ing. Jindřich Matoušek, Ph.D.
Ing. Martin Goubej, Ph.D.
Ing. Pavel Balda, Ph.D.
Ing. Lucie Houdová, Ph.D.
Ing. Jakub Královec, Ph.D.
Ing. Luboš Šmídl, Ph.D.
Ing. Martin Švejda, Ph.D.

Klasifikace: **Výborně**

Datum obhajoby: **18. června 2024**