

Průběh obhajoby diplomové práce:

- kvadrakoptera, její problémy, simulace
- omnioptera - výhody, matematický model
- sledovací systém - symetrická LQR - stabilizace, polohová regulace
- 3D simulacní model
- ukázka odhadů omnioptery
- předpoklad přesnosti stavu systému
- výběrem vhodných matic v rámci LQR
- výhoda hledání symetrické strategie řízení omnioptery
- porovnání přístupu popsaného v DP s přístupe...
- na univerzitě EHT v Zurichu
- rozmístění motorů kvadrakoptery
- maximální vylisťování v orientaci
- linearizace modelu
- robustnost systému
- minimální počet motorů

Klasifikace:

..... výborně

Datum obhajoby:

19. června 2018

.....
Blah

podpis zkoušejícího