

Průběh obhajoby diplomové práce:

NÁVRH, REALIZACE A AUTOMATICKÉ ŘÍZENÍ PROTOTYPU
 BEZPILOTNÍHO LETADLA

AGENDA

GOALS, 3D PRINT, DESIGN APLIKACE

UAV ASSEMBLY

VIDEO

FLIGHT COMPUTER DESIGN - RASPBERRY

IMU SENSOR DATA FUSION

HIL SIMULATION, MODEL IDENTIFICATION

CONTROLLER DESIGN

TELEMETRY AND CONTROL APP

GROUND TESTING

VYSVĚTELETE FYZIKÁLNÍ ROZVAHU INTERAKCÍ MEZI REALIZOVANÝMI REGULAČNÍMI
 SMYČKAMI RYCHLOSTI A JEDNOTLIVÝCH ÚHLŮ ORIENTACE

V PRÁCI JSTE POUŽIL DECENTRALIZOVANOU STRATEGII ŘÍZENÍ S PID REGULÁTORY.

VYSVĚTELETE POTENCIÁLNÍ VÝHODU CENTRALIZOVANÉHO REGULÁTORU.

VYSVĚTELETE, PROČ JSTE POUŽIL PŘÁVĚ ROZŠÍŘENÝ KALMANŮV FILTR?

VYSVĚTELETE, ZA JAKÝCH OKOLNOSTÍ JE ZAJIŠTĚNA PŘÍČINNÁ STABILITA LETADLA?

Z ČEHO JE LETADLO KONSTRUOVÁNO?

JAK JSTE ŘEŠIL NORMALIZACI KVATERNIONŮ?

KOVARIANČNÍ MATICE JIMU

KALIBRACE MAGNETOMETRU - KDE JSTE TOTO PROVÁDĚL?

SROVNÁVAL JSTE VAŠE ŘEŠENÍ S ŘEŠENÍM, KTERÁ JSOU NA TRHU?

JAK JSTE POSTUPOVAL KROK PO KROKU?

Klasifikace:¹ VÝBORNĚ.....

Datum obhajoby: 8. září 2022