
TÍMOVÝ PROJEKT

ZADANIE

Študijný program:	Robotika a kybernetika
Študijný odbor:	Kybernetika
Vedúci projektu:	prof. Ing. Ján Murgaš, PhD.
Miesto vypracovania projektu:	Ústav robotiky a kybernetiky
Riešitelia:	Bc. Denis Vasko, Bc. Eva Štalmachová, Bc. Marek Trebuľa, Bc. Ján Urdianyk

Názov projektu: *Riadenie nelineárnych spojitých systémov*

Špecifikácia zadania:

Cieľom projektu je navrhnúť a overiť metódy nelineárneho riadenia vybraných nelineárnych systémov za účelom pedagogického využitia.

Úlohy:

1. Pre zadané nelineárne systémy vypracujte súhrn najčastejšie sa vyskytujúcich riešení v literatúre.
2. Navrhnite a realizujte v prostredí Matlab nelineárne simulačné modely pre zadané systémy..
3. Navrhnite a realizujte vybrané metódy riadenia
4. Vypracujte návrh uplatnenia v predmete Riadenie nelineárnych systémov.
5. Vypracujte a predneste prezentáciu.
6. Pri riešení postupujte podľa zásad tímového projektu.

Termín odovzdania projektu: 15.5.2020

V Bratislave dňa 17.2.2020

prof. Ing. Jarmila Pavlovičová PhD.
garantka študijného programu