

VYSOKÉ UČENÍ TECHNICKÉ V BRNĚ

BRNO UNIVERSITY OF TECHNOLOGY

FAKULTA ELEKTROTECHNIKY A KOMUNIKAČNÍCH TECHNOLOGIÍ

FACULTY OF ELECTRICAL ENGINEERING AND COMMUNICATION

ÚSTAV MIKROELEKTRONIKY

DEPARTMENT OF MICROELECTRONICS

AUTONOMNÍ AKVÁRIUM

AUTONOMOUS AQUARIUM

SEMESTRÁLNÍ PRÁCE

SEMESTRAL THESIS

AUTOR PRÁCE

Jakub Charvot

AUTHOR

VEDOUCÍ PRÁCE

Ing. Pavel Tomíček

SUPERVISOR

BRNO 2023



Semestrální práce

bakalářský studijní program Mikroelektronika a technologie

Ústav mikroelektroniky

Student: Jakub Charvot ID: 240844

Ročník: 3 Akademický rok: 2023/24

NÁZEV TÉMATU:

Autonomní akvárium

POKYNY PRO VYPRACOVÁNÍ:

Cílem práce je navrhnout systém, který umožní plně automaticky monitorovat a řídit akvárium. Proveďtě průzkum trhu a analyzujte existující komerční i hobby řešení. Určete faktory, které je nutné regulovat, popřípadě pouze monitorovat, pro úspěšný provoz akvária. Vyberte vhodné snímače a akční členy. V rámci bakalářské práce systém zhotovte.

DOPORUČENÁ LITERATURA:

Podle pokynů vedoucího práce.

Termín zadání: 18.9.2023 Termín odevzdání: 15.12.2023

Vedoucí práce: Ing. Pavel Tomíček

doc. Ing. Pavel Šteffan, Ph.D. předseda rady studijního programu

UPOZORNĚNÍ:

Autor semestrální práce nesmí při vytváření semestrální práce porušit autorská práva třetích osob, zejména nesmí zasahovat nedovoleným způsobem do cizích autorských práv osobnostních a musí si být plně vědom následků porušení ustanovení § 11 a následujících autorského zákona č. 121/2000 Sb., včetně možných trestněprávních důsledků vyplývajících z ustanovení části druhé, hlavy VI. díl 4 Trestního zákoníku č.40/2009 Sb.

ABSTRAKT

Abstrakt práce v originálním jazyce TODO

KLÍČOVÁ SLOVA

Klíčová slova v originálním jazyce TODO

ABSTRACT

Překlad abstraktu TODO (v angličtině, pokud je originálním jazykem čeština či slovenština; v češtině či slovenštině, pokud je originálním jazykem angličtina)

KEYWORDS

Překlad klíčových slov TODO (v angličtině, pokud je originálním jazykem čeština či slovenština; v češtině či slovenštině, pokud je originálním jazykem angličtina)

Vysázeno pomocí balíčku thesis verze 4.09; https://latex.fekt.vut.cz/



Prohlášení autora o původnosti díla

Jméno a příjmení autora:

Jakub Charvot

VUT ID autora:	240844
Typ práce:	Semestrální práce
Akademický rok:	2023/24
Téma závěrečné práce:	Autonomní akvárium
cí/ho závěrečné práce a s použitím o které jsou všechny citovány v práci a u Jako autor uvedené závěrečné práce d závěrečné práce jsem neporušil autor nedovoleným způsobem do cizích aut a jsem si plně vědom následků porušel kona č. 121/2000 Sb., o právu autorska o změně některých zákonů (autorska)	sem vypracoval samostatně pod vedením vedoudborné literatury a dalších informačních zdrojů, vedeny v seznamu literatury na konci práce. ále prohlašuji, že v souvislosti s vytvořením této ská práva třetích osob, zejména jsem nezasáhl orských práv osobnostních a/nebo majetkových ní ustanovení § 11 a následujících autorského zákém, o právech souvisejících s právem autorským ký zákon), ve znění pozdějších předpisů, včetně lývajících z ustanovení části druhé, hlavy VI. díl 4
	podpis autora*

^{*}Autor podepisuje pouze v tištěné verzi.

PODĚKOVÁNÍ
Rád bych poděkoval vedoucímu bakalářské/diplomové/disertační práce panu Ing. XXX YYY, Ph.D. za odborné vedení, konzultace, trpělivost a podnětné návrhy k práci. TODO

Obsah

U	vod		21
1	Zák	ladní teorie akvaristiky	23
	1.1	Historie	23
		1.1.1 Počátky	23
		1.1.2 Věda a technika	23
	1.2	Rozdělení akvárií	23
	1.3	Technické vybavení akvária	24
		1.3.1 Filtrace vody	24
		1.3.2 Osvětlení	25
		1.3.3 Ohřev	27
		1.3.4 Monitorování	28
		1.3.5 Dostupná komplexní řešení	28
2	\mathbf{Sys}	témový návrh	29
	2.1	Požadavky	29
	2.2	Blokové schéma	29
	2.3	Návrh komunikačního rozhraní	29
	2.4	Výběr komponent	29
		2.4.1 Řídící jednotka	29
		2.4.2 Periferie	29
3	Tvo	rba elektrického schématu	31
	3.1	Řídící jednotka	31
	3.2	Modul pro LED osvětlení	31
	3.3	Senzory	31
		3.3.1 Teploměr	31
		3.3.2 Senzor výšky hladiny	31
	3.4	Modul pro ovládání 230 V periferií	31
Zá	ávěr		33
Li	terat	sura	35
Se	eznar	n symbolů a zkratek	37
		n příloh	39
$\mathcal{L}_{\mathcal{L}}$	Z Hal	n briton	U

\mathbf{A}	Některé příkazy balíčku thesis	41
	A.1 Příkazy pro sazbu veličin a jednotek	41
	A.2 Příkazy pro sazbu symbolů	41
В	Druhá příloha	43
\mathbf{C}	Příklad sazby zdrojových kódů	45
	C.1 Balíček listings	45
D	Obsah elektronické přílohy	49

Seznam obrázků

1.1	Příklad různých typů filtrů. Fotografie převzaty z [1]	25
1.2	Trubice s LED páskem a manuální stmívač a časovač. Převzato z [1].	26
1.3	SUNSUN topítko 100W s termostatem. Převzato z [1]	27
2.1	Blokové schéma systému	29
B.1	Alenčino zrcadlo	43

Seznam tabulek

A.1	Přehled	příkazů																														4	11
-----	---------	---------	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	---	----

Seznam výpisů

C.1	Ukázka sazby zkratek	45
C.2	Příklad Schur-Cohnova testu stability v prostředí Matlab	46
C.3	Příklad implementace první kanonické formy v jazvce C	47

Úvod

V dnešní době, kdy jsou na vzestupu fenomény jako chytrá domácnost, IoT (Internet of Things) nebo Průmysl 4.0, se na trhu objevuje stále více výrobků, které se snaží automatizovat a zjednodušit různé oblasti našeho života. Tento trend se dnes dotýká nejedné volnočasové aktivity a to včetně akvaristiky. Tu lze samozřejmě provozovat na různé úrovni, ale i majitelé malých domácích akvárií potřebují k provozu svého koníčku relativně velké množství elektroniky. Běžnou praxí je, že každé z použitých zařízení je ovládáno buďto zcela ručně nebo, pokud disponuje možností vzdáleného přístupu a automatizace, má svou samostanou aplikaci a uživatel tak provoz akvária musí ovládat z několika různých míst, což může být značně nepohodlné a nepřehledné.

Na trhu samozřejmě existují také velmi sofistikované a komplexní systémy, ty ovšem svou cenou vysoce přesahují rozpočet běžného "domácího"akvaristy. Tato práce se věnuje návrhu a tvorbě zařízení, které má za cíl nabídnout pohodlnou kontrolu a ovládání všech potřebných součástí domácího akvária, a to při zachování jednoduchosti a nízké pořizovací ceny.

1 Základní teorie akvaristiky

1.1 Historie

1.1.1 Počátky

Akvaristika v různých podobách provází lidstvo téměř od prvopočátku. Nejprve se jednalo spíše o chov ryb užitkových, tedy rybářství, ovšem už ve starověké Mezopotámii docházelo také k chovu ryb okrasných. Počátky akvaristiky byly prováděny spíše metodou pokusů a omylů, protože lidem nebyla známa velká část přírodních zákonitostí – životní potřeby chovaných ryb, způsob jejich rozmnožování a v neposlední řadě také procesy, odehrávající se v přírodním ekosystému, zajišťující jeho rovnováhu. Základem udržení chovaných ryb naživu byla zejména častá výměna vody, ani tak ale dlouho nebylo možné udržet ryby při životě dlouhodobě.

V období středověku se poprvé objevuje také dovoz exotických okrasných rybek z cizích zemí, pro naprostý nedostatek znalostí ale často brzo hynou, např. jen proto, že chovatele nenapadne je nakrmit.

1.1.2 Věda a technika

Na konci 18. století dochází k rozvoji vědy a několika objevům, které historii akvaristiky zásadně ovlivnili. Poprvé byl izolován kyslík, byl objasněn princip dýchání živočichů a následně také fotosyntéza. Akvaristika, v tehdejší době umělý chov ryb za účelem pozorování a výzkumu, byla provozována zejména na vědecké půdě a byl zde zájem o zdokonalení používaných technik a postupů. V roce 1837 S. H. Ward prakticky prokázal, že osvětlené akvárium obsahující jak rybky, tak i rostliny, vydrží velmi dlouho bez nutnosti výměny vody [2]. Pricip výměny plynů byl významným milníkem ve snaze dosáhnout v akváriu rovnováhy podobné přírodnímu prostředí.

Při stále nových poznatcích o životních potřebách ryb a o akvarijní rovnováze bylo nutné přijít s různými technickými řešeními. Akvária 19. a 20. století už byla vytápěná a uměle okysličovaná. Původní mechanická řešení a lihové kahany byly postupně nahrazovány elektrickými přístroji. V pozdějších letech pak přibylo i umělé osvětlení a systémy filtrace vody.

1.2 Rozdělení akvárií

Akvária je možné rozdělit na základě mnoha různých parametrů jako je např. velikost, materiál a tvar anebo jejich funkce. Pro účely této práce jsou však relevantní zejména rozdělení, která jsou zásadní pro rozsah použité akvaristické techniky.

V jednoduchosti tedy můžeme akvária rozdělit podle biotopu [3]:

- Sladkovodní
- Brakická salinita přibližně 5 až 15 ‰
- Mořská salinita přibližně 30 až $40\,\%$

Asi není potřeba vysvětlovat, že pro akvária mořská a brakická nestačí použít běžnou kohoutkovou vodu, ale je potřeba ji před použitím upravit. Pokud chceme systém automatizovat, je potřeba přidat zařízení, které bude salinitu průběžně monitorovat a upravovat. Komplexní profesionální systémy (např. GHL, Neptune Apex, ...) tyto možnosti nabízejí, ale pořizovací cena je relativně vysoká. Můžeme tedy říci, že po technické stránce je provoz sladkovodních akvárií jednodušší než provoz akvárií mořských.

Další dělení akvárií je možné z hlediska jejich obsazení:

- Čistě rostlinná akvária
- S běžnými druhy ryb
- Se speciálními druhy zvýšené nároky na parametry vody

Rozsah použité akvaristické techniky a zejména požadavek na její přesnost je závislý na volbě umístěných druhů rostlin a živočichů. Každý druh má své optimální životní podmínky a zatímco některým živočichům se bude dařit ve vodě o teplotě v rozsahu klidně i 15 °C, jiné vyžadují téměř konstantní teplotu v rozsahu třeba jen 2 °C, to zásadně ovlivní požadavky na přesnost měření teploty i způsob její regulace. Stejně tak je tomu i s dalšími parametry.

Zařízení vytvořené v rámci této práce bude určeno pro použití v menším sladkovodním akváriu osazeném běžnými druhy rostlin a živočichů bez speciálních životních potřeb – tedy scénář běžného domácího akvaristy s omezeným rozpočtem. Není ale vyloučeno jeho budoucí rozšíření i pro náročnejší aplikace.

1.3 Technické vybavení akvária

V této kapitole je uveden výčet základní akvaristické techniky nutné k provozu domácího akvária, sekce je rozdělena podle způsobu určení daného vybavení a jejím cílem je seznámit čtenáře blíže s problematikou založení a provozu akvária.

1.3.1 Filtrace vody

Úkolem filtru je průběžně odstraňovat z vody nečistoty a to jak mechanické, tak zejména v podobě škodlivých látek vznikajících v akváriu. Filtrační materiál je volen tak, aby tvořil vhodné prostředí pro život filtračních bakterií, které se těmito škodlivými látkami živí [4]. Rozlišujeme tři základní typy akvarijních filtrů – vnější,

vnitřní a závěsné. Na obr. 1.1 se nachází ukázka vybraných zástupců jednotlivých typů.

Vnějším filtrem se rozumí zařízení umístěné obvykle ve skříňce pod akváriem, mívá připojeny dvě hadice – na vstup a výstup vody. Toto řešení je považováno za nejlepší, protože filtr není omezen rozměry a může tak dosahovat daleko vyššího výkonu a účinnější filtrace díky většímu množství filtračních materiálů.

Vnitřní filtr (někdy také ponorný) je levným, ale nepříliš účinným řešením pro malá akvária. Nachází se z velké částo v akváriu a za pomocí motorku tlačí vodu přes obvykle molitanovou náplň.

Závěsný filtr je kompromisním řešením. Cenou i účinností filtrace se pohybuje mezi oběma zmíněnými typy. Nezabírá prostor uvnitř akvária a může tak využít větší objem filtrační hmoty než filtr vnitřní. Instalace je provedena zavěšením na stěnu akvária, je tedy velmi jednoduchá.



Obr. 1.1: Příklad různých typů filtrů. Fotografie převzaty z [1]

1.3.2 Osvětlení

Funkce osvětlení akvária je dvojí. Jednak jde o estetický dojem z pohledu pozorovatele, kdy vhodné nasvícení přidává akváriu na atraktivitě. Druhak se osvětlení snaží nasimulovat osazenstvu akvária přirozené životní podmínky, aby celý ekosystém mohl fungovat.

Hlavními parametry při výběru svítidla je jeho **intenzita**, **spektální charakteristika** a **spotřeba**.

Příliš intenzivní světlo zvyšuje riziko nežádoucí tvorby řas a pro ryby může být stresovým faktorem, nízká intenzita zase může způsobit špatný růst rostlin. Na internetu existuje mnoho návodů a tipů na stanovení správné intenzity, ale protože zde hraje roli spousta dalších parametrů jako např. výška hladiny nebo konkrétní typ rostlin, je vhodné tyto hodnoty brát pouze jako orientační a intenzitu osvětlení upravit během provozu podle potřeby. Výpočet se také liší pro jednotlivé typy svítidel.

Spektrum světla hraje roli hned z několika důvodů. Rostliny pro tvorbu chlorofylu a následnou fotosyntézu potřebují světlo zejména vlnových délek 440 nm (modrá barva) a 660 nm (červená barva) [5], pokud by zvolené osvětlení tyto vlnové délky neobsahovalo, nemohou rostliny správně fungovat. Akvárium osvětlené pouze těmito dvěma barvami by ale nevypadalo vizuálně dobře, proto se využívá také širokospektrální bílé světlo, které svým spektrem odpovídá co nejlépe dennímu světlu. Specializovaná svítidla pak nabízejí možnost napodobit světelné spektrum různých vodních prostředí a přizpůsobit se tak i rostlinám a živočichům žijícím ve velkých hloubkách.



Obr. 1.2: Trubice s LED páskem a manuální stmívač a časovač. Převzato z [1].

Na trhu jsou v současné době tři typy akvaristických světel: **zářivky**, **výbojky** a **LED svítidla** [6]. Zářivky jsou považovány za dnes již nepříliš moderní řešení a bývají nahrazovány LED svítidly, ty se vyznačují lepší účinností (tedy nižší spotřebou), delší životností a širší paletou barev. U zářivek také nebylo možné plynule regulovat intenzitu jako je tomu u LED, skoková změna při zhasnutí světla na noc je pro ryby také zbytečným stresovým faktorem. Co se týče výbojek, ty nacházejí uplatňení zejména pro hluboké nádrže, protože jejich světlo je bodové a intenzita

dostačující k prosvícení velkého objemu vody, spotřeba energie je ale v porovnání s LED vysoká, takže pokud to není nezbytně nutné, je lepší se jim vyhnout.

Typické domácí akvárium je osvětleno jedním nebo několika samostatně stmivatelnými LED svítidly a to buďto v podobě LED pásků nalepených na hliníkovém profilu anebo hotového svítidla, ve kterém jsou čipy s LED zabudovány napevno. Stmívání je nastavováno buď ručně anebo za pomoci mobilní aplikace dodané výrobcem stmívače. Příklad běžně dostupného výrobku lze vidět na obr. 1.2.

1.3.3 Ohřev

Většina okrasných sladkovodních ryb běžně chovaných akvaristy pochází z tropických krajů a vyžaduje teplotu vody v rozmezí $22-26\,^{\circ}\mathrm{C}$ [7], to je o něco málo vyšší teplota než bývá v domácnosti typická a proto je nutné zajistit akváriu možnost dodatečného ohřevu. Nejčastějsím řešením je ponorné topné těleso na odporové bázi s vlastní termostatovou regulací, viz obr. 1.3.



Obr. 1.3: SUNSUN topítko 100W s termostatem. Převzato z [1].

Z principu fungování termostatu vyplývá, že výsledná teplota vody není v čase konstantní, ale osciluje okolo nastavené hodnoty. Rozsah kolísání teploty je pak závislý na hysterezi termostatu, obecně lze říci, že to může být i několik stupňů. Pro většinu aplikací to není velký problém, ale některé druhy ryb mohou být na změny

teploty náchylnější, v takovém případě je potřeba buďto vybrat topítko takové, kde výrobce rozsah teplot uvádí a nebo zvolit jiný způsob regulace.

1.3.4 Monitorování

Jak již vyplynulo z úvodních kapitol, v akváriu probíhá celá řada procesů ovlivňujících jeho stav. Klíčem k vytvoření prosperujícího akvária je dosažení rovnováhy a stability mezi nimi za pomoci vhodně nastavené akvarijní techniky. Nejen u začínajících akvaristů se mohou vyskytnout problémy s růstem rostlin, zdravím ryb a nebo třeba výskytem řasy a odhalit příčiny těchto problémů může být mnohdy obtížné, ovzláště pokud není k dispozici dostatečné množství informací o tom, co se v akváriu děje.

Existuje několik veličin, které úzce souvisí s procesy v akváriu a které je možné také poměrně jednoduše sledovat. Na trhu je celá řada produktů sloužících k tomuto účelu. Většinou je na výběr možnost analogového nebo čistě mechanického přístroje a nebo samostatného digitálního čidla, existují však také komplexní systémy, těm se dále věnuje kapitola 1.3.5.

Teplota

Umístěním teploměru (ať už v analogové nebo digitální podobě) je možné zkontrolovat správné nastavení topného tělesa a následně provést jeho úpravu. Také lze včas získat informaci o jeho případné poruše a nebo třeba jen nedostatečném výkonu.

pH a CO₂

Hodnota pH udává koncentraci

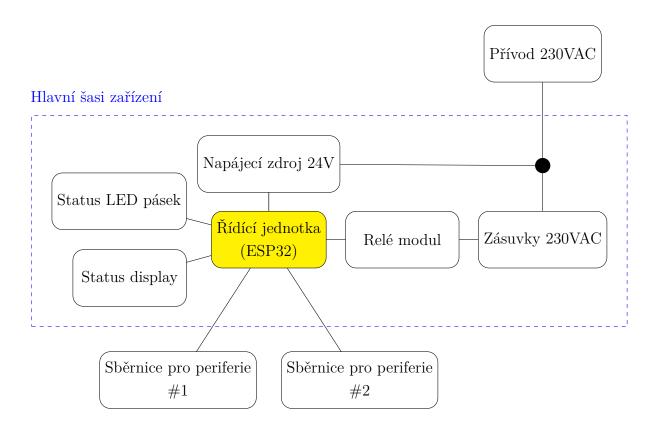
1.3.5 Dostupná komplexní řešení

2 Systémový návrh

Tato část práce popisuje proces tvorby návrhu výsledného zařízení, věnuje se konkretizaci požadavků na zařízení a následnému hledání vhodných technických řešení pro tyto požadavky včetně výběru odpovídajících komponent.

2.1 Požadavky

2.2 Blokové schéma



Obr. 2.1: Blokové schéma systému.

2.3 Návrh komunikačního rozhraní

2.4 Výběr komponent

2.4.1 Řídící jednotka

2.4.2 Periferie

- 3 Tvorba elektrického schématu
- 3.1 Řídící jednotka
- 3.2 Modul pro LED osvětlení
- 3.3 Senzory
- 3.3.1 Teploměr
- 3.3.2 Senzor výšky hladiny
- 3.4 Modul pro ovládání $230\,\mathrm{V}$ periferií

Závěr

Shrnutí studentské práce.

Literatura

- [1] Rostlinná akvária. E-shop, 2023. URL: https://www.rostlinna-akvaria.cz/eshop.
- [2] Jiří Vítek. Akvaristika včera, dnes a zítra, rok vydání neuveden. URL: https://www.akvarijni.cz/texty/historie akvaristiky.htm.
- [3] Barbora Hásková. Společenstva prvoků a bezobratlých živočichů ve slad-kovodních akváriích a možnosti jejich využití ve výuce, 2011. URL: https://dspace.cuni.cz/bitstream/handle/20.500.11956/39224/BPTX_ 2010_2__0_258158_0_107901.pdf?sequence=1&isAllowed=y.
- [4] Rostlinná akvaria | INVITAL. Akvarijní filtrace, 2023. URL: https://www.youtube.com/watch?v=XRoeJDoClOk.
- [5] E shop LED SOLUTION. Jak osvětlit akvárium?, 2023. URL: https://eshop.ledsolution.cz/jak-osvetlit-akvarium-led-paskem/.
- [6] E shop Rostlinná akvária. Jaké osvětlení vybrat pro vaše akvárium, 2023. URL: https://www.rostlinna-akvaria.cz/ jak-vybrat-osvetleni-pro-vase-akvarium-a-usetrit.
- [7] J. Slavotínek. Systém podpory akvarijních životních podmínek, 2014.

Seznam symbolů a zkratek

Šířka levého sloupce Seznamu symbolů a zkratek je určena šířkou parametru prostředí **acronym** (viz řádek 1 výpisu zdrojáku na str. 45)

IoT Internet of Things

DSP číslicové zpracování signálů – Digital Signal Processing

 $f_{\rm vz}~$ vzorkovací kmitočet

Seznam příloh

A	Některé příkazy balíčku thesis 4		
	A.1 Příkazy pro sazbu veličin a jednotek	41	
	A.2 Příkazy pro sazbu symbolů	41	
В	Druhá příloha	43	
\mathbf{C}	Příklad sazby zdrojových kódů	45	
	C.1 Balíček listings	45	
D	Obsah elektronické přílohy	49	

A Některé příkazy balíčku thesis

A.1 Příkazy pro sazbu veličin a jednotek

Tab. A.1: Přehled příkazů pro matematické prostředí

Příkaz	Příklad	Zdroj příkladu	Význam
	β_{\max}	<pre>\$\beta_\textind{max}\$</pre>	textový index
	U _{in}	<pre>\$\const{U}_\textind{in}\$</pre>	konstantní veličina
	$u_{ m in}$	<pre>\$\var{u}_\textind{in}\$</pre>	proměnná veličina
	$u_{ m in}$	<pre>\$\complex{u}_\textind{in}\$</pre>	komplexní veličina
	y	<pre>\$\vect{y}\$</pre>	vektor
	Z	$\infty \$	matice
	kV	$\$ \unit{kV}\$ $\check{c}i$ \unit{kV}	jednotka

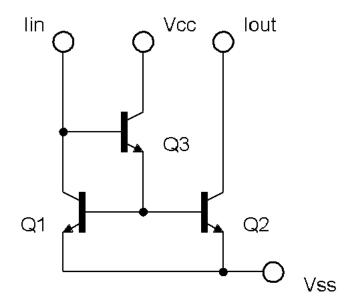
A.2 Příkazy pro sazbu symbolů

- \E, \eul sazba Eulerova čísla: e,
- \J, \jmag, \I, \imag sazba imaginární jednotky: j, i,
- \dif sazba diferenciálu: d,
- \sinc sazba funkce: sinc,
- \mikro sazba symbolu mikro stojatým písmem¹: μ,
- \uppi sazba symbolu π (stojaté řecké pí, na rozdíl od \pi, což sází π).

Všechny symboly jsou určeny pro matematický mód, vyjma \mikro, jenž je použitelný rovněž v textovém módu.

¹znak pochází z balíčku textcomp

B Druhá příloha



Obr. B.1: Zlepšené Wilsonovo proudové zrcadlo.

Pro sazbu vektorových obrázků přímo v ĽTĘXu je možné doporučit balíček TikZ. Příklady sazby je možné najít na TĘXample. Pro vyzkoušení je možné použít programy QTikz nebo TikzEdt.

C Příklad sazby zdrojových kódů

C.1 Balíček listings

Pro vysázení zdrojových souborů je možné použít balíček listings. Balíček zavádí nové prostředí lstlisting pro sazbu zdrojových kódů, jako například:

```
\section{Balíček lstlistings}
Pro vysázení zdrojových souborů je možné použít
  balíček \href{https://www.ctan.org/pkg/listings}%
  {\texttt{listings}}.
Balíček zavádí nové prostředí \texttt{lstlisting} pro
  sazbu zdrojových kódů.
```

Podporuje množství programovacích jazyků. Kód k vysázení může být načítán přímo ze zdrojových souborů. Umožňuje vkládat čísla řádků nebo vypisovat jen vybrané úseky kódu. Např.:

Zkratky jsou sázeny v prostředí acronym:

6 \begin{acronym}[]

Šířka textu volitelného parametru KolikMista udává šířku prvního sloupce se zkratkami. Proto by měla být zadávána nejdelší zkratka nebo symbol. Příklad definice zkratky f_{vz} je na výpisu C.1.

Výpis C.1: Ukázka sazby zkratek

```
21 \acro{symfvz} % název
22 [\ensuremath{f_\textind{vz}}] % symbol
23 {vzorkovací kmitočet} % popis
```

Ukončení seznamu je provedeno ukončením prostředí:

26 \end{acronym}

Poznámka k výpisům s použitím volby jazyka czech nebo slovak:

Pokud Váš zdrojový kód obsahuje znak spojovníku -, pak překlad může skončit chybou. Ta je způsobená tím, že znak - je v českém nebo slovenském nastavení balíčku babel tzv. aktivním znakem. Přepněte znak - na neaktivní příkazem \shorthandoff{-} těsně před výpisem a hned za ním jej vratte na aktivní příkazem \shorthandon{-}. Podobně jako to je ukázáno ve zdrojovém kódu šablony.

Výpis C.2: Příklad Schur-Cohnova testu stability v prostředí Matlab.

```
%% Priklad testovani stability filtru
1
2
  % koeficienty polynomu ve jmenovateli
4 \mid a = [5, 11.2, 5.44, -0.384, -2.3552, -1.2288];
  disp( 'Polynom:'); disp(poly2str( a, 'z'))
7 | disp('Kontrola⊔pomoci⊔korenu⊔polynomu:');
  zx = roots( a);
  if ( all( abs( zx) < 1))
      disp('System i je i stabilni')
10
  else
11
      disp('Systemujeunestabilniunebounaumeziustability');
12
  end
13
14
15 disp('u'); disp('KontrolaupomociuSchur-Cohn:');
16 ma = zeros( length(a)-1,length(a));
17 \mid ma(1,:) = a/a(1);
  for(k = 1:length(a)-2)
18
      aa = ma(k, 1: end - k + 1);
19
      bb = fliplr( aa);
20
      ma(k+1,1:end-k+1) = (aa-aa(end)*bb)/(1-aa(end)^2);
21
  end
22
23
  if( all( abs( diag( ma.'))))
24
      disp('System _ je _ stabilni')
25
26
  else
      disp('System je nestabilni nebo na mezi stability');
27
  end
28
```

Výpis C.3: Příklad implementace první kanonické formy v jazyce C.

```
// první kanonická forma
                                                                    1
                                                                    2
short fxdf2t( short coef[][5], short sample)
                                                                    3
{
  static int v1[SECTIONS] = {0,0}, v2[SECTIONS] = {0,0};
                                                                    4
  int x, y, accu;
                                                                    5
  short k;
                                                                    6
                                                                    7
                                                                    8
  x = sample;
  \underline{for}(k = 0; k < SECTIONS; k++){
                                                                    9
    accu = v1[k] >> 1;
                                                                    10
    y = _sadd(accu, _smpy(coef[k][0], x));
                                                                    11
    y = _sshl(y, 1) >> 16;
                                                                    12
                                                                    13
    accu = v2[k] >> 1;
                                                                    14
    accu = _sadd( accu, _smpy( coef[k][1], x));
                                                                    15
    accu = _sadd( accu, _smpy( coef[k][2], y));
                                                                    16
    v1[k] = _sshl( accu, 1);
                                                                    17
                                                                    18
    accu = \_smpy(coef[k][3], x);
                                                                    19
    accu = _sadd( accu, _smpy( coef[k][4], y));
                                                                    20
    v2[k] = _sshl(accu, 1);
                                                                    21
                                                                    22
                                                                    23
    x = y;
                                                                    24
                                                                    25
  return( y);
                                                                    26
}
```

D Obsah elektronické přílohy

Elektronická příloha je často nedílnou součástí semestrální nebo závěrečné práce. Vkládá se do informačního systému VUT v Brně ve vhodném formátu (ZIP, PDF...).

Nezapomeňte uvést, co čtenář v této příloze najde. Je vhodné okomentovat obsah každého adresáře, specifikovat, který soubor obsahuje důležitá nastavení, který soubor je určen ke spuštění, uvést nastavení kompilátoru atd. Také je dobře napsat, v jaké verzi software byl kód testován (např. Matlab 2018b). Pokud bylo cílem práce vytvořit hardwarové zařízení, musí elektronická příloha obsahovat veškeré podklady pro výrobu (např. soubory s návrhem DPS v Eagle).

Pokud je souborů hodně a jsou organizovány ve více složkách, je možné pro výpis adresářové struktury použít balíček dirtree.

/	kořenový adresář přiloženého archivu
ļ	logologa školy a fakulty
	BUT_abbreviation_color_PANTONE_EN.pdf
	BUT_color_PANTONE_EN.pdf
	FEEC_abbreviation_color_PANTONE_EN.pdf
	FEKT_zkratka_barevne_PANTONE_CZ.pdf
	UTKO_color_PANTONE_CZ.pdf
	UTKO_color_PANTONE_EN.pdf
	VUT_barevne_PANTONE_CZ.pdf
	VUT_symbol_barevne_PANTONE_CZ.pdf
	VUT_zkratka_barevne_PANTONE_CZ.pdf
-	obrazkyostatní obrázky
	soucastky.png
	spoje.png
	ZlepseneWilsonovoZrcadloNPN.png
	ZlepseneWilsonovoZrcadloPNP.png
ļ	pdf pdf stránky generované informačním systémem
	student-desky.pdf
	student-titulka.pdf
	student-zadani.pdf
ļ	<u>text</u> zdrojové textové soubory
	literatura.tex
	prilohy.tex
	reseni.tex
	uvod.tex
	vysledky.tex
	zaver.tex
	zkratky.tex
-	<u>sablona-obhaj.tex</u> hlavní soubor pro sazbu prezentace k obhajobě
-	sablona-prace.texhlavní soubor pro sazbu kvalifikační práce
l	thesis.stybalíček pro sazbu kvalifikačních prací