

MOŽNOSTI VYUŽITÍ SOC PLATFORMY PROCESORŮ PRO ŘÍZENÍ ELEKTRICKÝCH POHONŮ

POSSIBILITIES OF USING SOC PLATFORM PROCESSORS FOR
CONTROLLING ELECTRIC DRIVES

Petr Zakopal

Vedoucí práce

Ing. Jan Bauer, Ph.D.

Oponent práce

Ing. Tomáš Musil, Ph.D.

$$\frac{-b \pm \sqrt{b^2 - c}}{2a}$$

▶ 1

▶ 2

▶ 3

This is a paragraph.