

Posudek diplomové práce  
**Adaptivní duální řízení**

autor: Bc. Michal Hladiš

Předložená diplomová práce se zabývá náročnou tematikou adaptivního duálního řízení. Práce je rozčleněna na pět kapitol, závěr a seznamy literatury, symbolů obrázků, tabulek a příloh. práci doplňuje CD-rom, obsahující elektronickou verzi práce a programy pro Matlab.

Práce má teoretickou část, kterou pokrývají první tři kapitoly a část praktickou. První kapitola pojednává přehledně o adaptivních přístupech. Druhá kapitola se zabývá principy duálního řízení, a podrobněji se zabývá přístupy využívající biktiteriální optimalizaci. Třetí je věnována vybraným algoritmům algebraického řízení.

Praktická část je zaměřena jednak na simulační ověření navrženého duálního regulátoru na několika modelech dokumentované v kapitole čtyři a na ověření na reálném modelu popisované v kapitole páté.

Diplomant beze zbytku splnil zadání diplomové práce. Zpracoval náročné téma jak po stránce teoretické, ale výsledky uplatnil jak v simulačních experimentech s modely tak na fyzikálním modelu.

Práce je napsána přehledně, srozumitelně a nenalezl jsem v ní chyby. Neztotožňuji se s pojetím opatrné strategie jako vlastnosti duálního řízení jak je prezentováno na str. 17 dole.

Celkově se jedná o velmi zdařilou práci a navrhuji hodnotit práci jako výbornou.

Ing Josef Böhm, CSc  
recenzent