

Doporučený průchod studijním plánem

Název průchodu: SpaceMaster - Passage through study

Fakulta: Fakulta elektrotechnická

Katedra: katedra řídicí techniky

Průchod studijním plánem: Erasmus Mundus Master Course - SpaceMaster II

Obor studia, garantovaný katedrou: Kybernetika a robotika

Garant oboru studia: prof. Ing. Michael Šebek, DrSc.

Program studia: Kybernetika a robotika

Typ studia: Navazující magisterské prezenční

Poznámka k průchodu:

Kódování rolí předmětů a skupin předmětů:

P - povinné předměty programu, PO - povinné předměty oboru, Z - povinné předměty, S - povinně volitelné předměty, PV - povinně volitelné předměty, F - volitelné předměty odborné, V - volitelné předměty, T - tělovýchovné předměty

Kódování způsobů zakončení předmětů (KZ/Z/ZK) a zkratk semestrů (Z/L):

KZ - klasifikovaný zápočet, Z - zápočet, ZK - zkouška, L - letní semestr, Z - zimní semestr

Číslo semestru: 1

Kód	Název předmětu / Název skupiny předmětů (u skupiny předmětů seznam kódů jejích členů) Vyučující, autoři a garantí (gar.)	Zakončení	Kredity	Rozsah	Semestr	Role
BE3M35CSP	CanSat-Projekt	Z,ZK	9	2P+2S	Z	P
BE3M35ISP	Introduction to Space Physics	Z,ZK	8	2P+2S	Z	P
BE3M35SDY	Space Dynamics	Z,ZK	5	2P+2S	Z	P
BE3M35SSD	Spacecraft System Design	Z,ZK	8	2P+2S	Z	P

Číslo semestru: 2

Kód	Název předmětu / Název skupiny předmětů (u skupiny předmětů seznam kódů jejích členů) Vyučující, autoři a garantí (gar.)	Zakončení	Kredity	Rozsah	Semestr	Role
BE3M35ELS	Electronics in Space	Z,ZK	8	2P+2S	L	P
BE3M35ORO	Optic- and Radar-based Observations	Z,ZK	8	2P+2S	L	P
BE3M35SPP	Space Plasma Physics	Z,ZK	7	2P+2S	Z	P
BE3M35SEI	Spacecraft Environment Interactions	Z,ZK	7	2P+2S	L	P

Číslo semestru: 3

Kód	Název předmětu / Název skupiny předmětů (u skupiny předmětů seznam kódů jejích členů) Vyučující, autoři a garantí (gar.)	Zakončení	Kredity	Rozsah	Semestr	Role
BE3M35CSA	Control Systems for Aircraft and Spacecraft Martin Hromčík <i>Martin Hromčík Martin Hromčík (Gar.)</i>	Z,ZK	7	2P+2L	Z	P
BE3M35IDP	Individual design project Kristian Hengster-Movric <i>Kristian Hengster-Movric Kristian Hengster-Movric (Gar.)</i>	Z	8	0P+6S	Z	P
BE3M35SSM	Space systems, modeling and identification Petr Hušek <i>Petr Hušek Petr Hušek (Gar.)</i>	Z,ZK	7	4P+2C	Z	P

Číslo semestru: 4

Kód	Název předmětu / Název skupiny předmětů (u skupiny předmětů seznam kódů jejích členů) Vyučující, autoři a garantí (gar.)	Zakončení	Kredity	Rozsah	Semestr	Role
BE3M35DIP	Diploma Thesis Kristian Hengster-Movric, Martin Hlinovský <i>Martin Hlinovský Kristian Hengster-Movric (Gar.)</i>	Z	30	22S	L	P
BE3M35ORC	Optimal and robust control design Zdeněk Hurák <i>Zdeněk Hurák Zdeněk Hurák (Gar.)</i>	Z,ZK	8	2P+2C	L	P

Seznam skupin předmětů tohoto průchodu s úplným obsahem členů jednotlivých skupin

Seznam předmětů tohoto průchodu:

Kód	Název předmětu	Zakončení	Kredity
BE3M35CSA	Control Systems for Aircraft and Spacecraft Výsledek studentské ankety předmětu je zde: http://www.fel.cvut.cz/anketa/aktualni/courses/XE35CSA	Z,ZK	7
BE3M35CSP	CanSat-Projekt	Z,ZK	9
BE3M35DIP	Diploma Thesis http://www.fel.cvut.cz/anketa/aktualni/courses/XE35DIP Výsledek studentské ankety předmětu je zde: http://www.fel.cvut.cz/anketa/aktualni/courses/XE35DIP	Z	30
BE3M35ELS	Electronics in Space	Z,ZK	8
BE3M35IDP	Individual design project Independent work in the form of a project. A student will choose a topic from a range of topics related to his or her branch of study, which will be specified by branch department or branch departments. The project will be defended within the framework of a subject. Výsledek studentské ankety předmětu je zde: http://www.fel.cvut.cz/anketa/aktualni/courses/XE35IDP	Z	8
BE3M35ISP	Introduction to Space Physics	Z,ZK	8
BE3M35ORC	Optimal and robust control design Výsledek studentské ankety předmětu je zde: http://www.fel.cvut.cz/anketa/aktualni/courses/XE35ORC	Z,ZK	8
BE3M35ORO	Optic- and Radar-based Observations	Z,ZK	8
BE3M35SDY	Space Dynamics	Z,ZK	5
BE3M35SEI	Spacecraft Environment Interactions	Z,ZK	7
BE3M35SPP	Space Plasma Physics	Z,ZK	7
BE3M35SSD	Spacecraft System Design	Z,ZK	8
BE3M35SSM	Space systems, modeling and identification The aim of the course is to introduce basic concepts and methods for analysis, modelling and control design of linear dynamical systems such as different kinds of system models (differential equation, transfer function, time and frequency responses, state space models), commonly used concepts of stability (Lyapunov, asymptotic, BIBO), reachability and observability, step response and frequency response based output feedback controller design, state feedback and state observation. The course should serve as an introduction into the world of system analysis and design and should provide the background for study of advanced control design approaches. Výsledek studentské ankety předmětu je zde: http://www.fel.cvut.cz/anketa/aktualni/courses/XE35SSM	Z,ZK	7

Aktualizace výše uvedených informací naleznete na adrese <http://bilakniha.cvut.cz/cs/f3.html>

Generováno: dne 30. 03. 2020 v 01:49 hod.