



Hodnocení bakalářské práce vedoucím

Název práce:	Hardwarové a softwarové řešení řízení robotického systému se zpětnou vazbou		
Student:	Jiří OTRUBA	Std. číslo:	E10B0093P
Vedoucí:	Ing. Petr Beneš		

Kritéria hodnocení práce vedoucím	Max. body	Přidělené body
Splnění zadání práce	40	40
Aktivita studenta během zpracování práce (využití konzultací, práce s literaturou, aktivní přístup, ...)	30	30
Formální zpracování práce	15	15
Dodržení termínů (plynulost zpracování během ak. roku, dodržení termínu odevzdání, prodloužení studia)	15	15

Hodnocení činnosti studenta, připomínky, dotazy:

Student sestavil a zkalibroval robotický systém a vybavil jej senzory natočení kloubů. Po dohodě s vedoucím práce využil univerzální kit s mikročipem, na němž realizoval navržené zapojení řídicí jednotky. Dále navrhl program, který do jednotky implementoval. Pro dosažení vyšší přesnosti pohybu využil regulátor se zpětnou vazbou od senzorů natočení. Nad rámec zadání vybavil řídicí program metodami programování trajektorie efektoru. Student pracoval samostatně, konzultace využíval v dohodnutých termínech. Všechny body zadání byly splněny. Předložená bakalářská práce je na velmi vysoké úrovni.

Bakalářskou práci hodnotím klasifikací **v ý b o r n ě** (podle klasifikační stupnice dané směrnicí děkana FEL)

Dne: 14.6.2013

.....
podpis vedoucího práce