



## Hodnocení bakalářské práce vedoucím

Název práce:	Fuzzy regulátor v řízení robota		
Student:	Martin PARTINGL	Std. číslo:	E11B0146P
Vedoucí:	Ing. Petr Weissar, Ph.D.		

Kritéria hodnocení práce vedoucím	Max. body	Přidělené body
Splnění zadání práce	40	38
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:

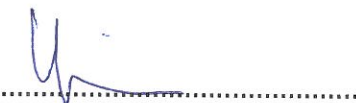
Student po diskuzích s vedoucím zvolil knihovnu pro přímé fuzzy řízení robota v procesoru i vhodný SW nástroj pro vzdálené řízení z PC prostřednictvím Bluetooth. Základní parametry také namodeloval pomocí Fuzzy toolboxu v Matlabu. Škoda, že se nepodařilo rozběhnout přímé propojení Simulinku/Matlabu s robotem. Práce ověřila funkčnost použitých řešení a předpokládám, že výsledky bude možné využít předmětu zabývajícím se fuzzy logikou - KAE/ANF.

### Dotaz:

Proč jsou v grafu obr. 10.3 (str. 41) okraje funkce příslušnosti pod 0 a přes 255, když motory umí jen rozsah 0-255? Ořezáváte pak nějak výstupní hodnotu?

Bakalářskou práci hodnotím klasifikací **výborně** (podle klasifikační stupnice dané směrnicí děkana FEL)

Dne: 18.6.2014

  
.....  
podpis vedoucího práce