



# Hodnocení diplomové práce vedoucím

Název práce:	Využití ovladače Kinect k řízení mobilní platformy		
Student:	Bc. Ondřej LUFINKA	Std. číslo:	E12N0051P
Vedoucí:	Ing. Petr Weissar, Ph.D.		

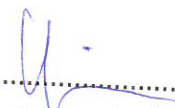
Kritéria hodnocení práce vedoucím	Max. body	Přidělené body
Splnění zadání práce	40	40
Aktivita studenta během zpracování práce (využití konzultací, práce s literaturou, aktivní přístup, ...)	30	30
Formální zpracování práce	15	15
Dodržení termínů (plynulost zpracování během ak. roku, dodržení termínu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

## Hodnocení činnosti studenta, připomínky, dotazy:

Student v práci ukazuje svůj příspěvek ve vývoji autonomní pásové mobilní platformy provozované na KAE. Rozebírá původní stav, doplnění sensorických modulů, doplnění komunikačních modulů, úpravy řídicích bloků pohonu. Dále se věnuje samotné řídicí navigaci, která umožňuje manuální nebo autonomní ovládání. K vyhýbání překážkám využívá zapojené senzory vzdálenosti, k autonomnímu řízení je hlavně využito kamerového senzoru Microsoft Kinect. Aplikace umožňuje 2 metody využití kamery: sledování obrazového vzoru ("glyphu") nebo sledování povelů osoby, která je v zorném poli zařízení. Důležitým výsledkem je zdokumentovaný a fungující celek autonomního robota.

Diplomovou práci hodnotím klasifikací **výborně** (podle klasifikační stupnice dané směrnici děkana FEL)

Dne: 18.5.2015

  
.....  
podpis vedoucího práce