



Hodnocení bakalářské práce vedoucím

Název práce:	Tvorba software pro ovládání robotické ruky		
Student:	Michal HORÁČEK	Std. číslo:	E12B0261P
Vedoucí:	Ing. Lukáš Koudela		

Kritéria hodnocení práce vedoucím	Max. body	Přidělené body
Splnění zadání práce	40	25
Aktivita studenta během zpracování práce (využití konzultací, práce s literaturou, aktivní přístup, ...)	30	25
Formální zpracování práce	15	8
Dodržení termínů (plynulost zpracování během ak. roku, dodržení termínu odevzdání, prodloužení studia)	15	15

Hodnocení činnosti studenta, připomínky, dotazy:

Předložená práce se zabývá návrhem a realizací softwarové stránky pro ovládání robotické ruky. Autor v práci popsal několik existujících variant manipulátorů a navrhl vhodné řešení pro aplikaci robotické ruky pro měřicí účely. Hlavní přínos práce představuje realizace nízkourovňového řízení, algoritmu pro polohování ruky a grafická aplikace pro pohodlné ovládání. Volbu programovacího jazyka C++ s použitím Qt frameworku považují vzhledem ke kompatibilitě mezi operačními systémy za správnou.

Za hlavní nedostatky práce považují nedostatečně provedenou rešerši, autor cituje pouze 10 informačních zdrojů. Přestože je realizovaný robotický manipulátor funkční, tak v práci nejsou uvedeny příklady testovacího provozu robota. Autor současně nepoužívá šablonu doporučenou vyhláškou děkana, používá malé písmo a řádkování, také proto je výsledný počet stran nízký.

Student pracoval samostatně, dodržoval předem stanovený časový harmonogram, správně cituje a dodržuje normy a má výbornou jazykovou úroveň. Během práce byl komunikativní a vhodně využil své zkušenosti s tvorbou software.

Práci přes uvedené nedostatky doporučuji k obhajobě.

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

Dne: 16.6.2015


.....
podpis vedoucího práce