



## Hodnocení bakalářské práce vedoucím

Název práce:	Využití kinematických úloh pro řízení robotického systému		
Student:	Lukáš KOPŘIVA	Std. číslo:	E08B0075P
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	25
Formální zpracování práce	15	5
Dodržení termínů (plynulost zpracování během ak. roku, dodržení termínu odevzdání, prodloužení studia)	15	10

### Hodnocení činnosti studenta, připomínky, dotazy:

Body zadání práce byly splněny. Student sestavil a zkalibroval robotický systém a navrhl pro tento systém řídicí program. Dále student navrhl a do řídicího programu implementoval přímou i inverzní kinematickou úlohu pro robotický systém. Drobné výtky však mám k nepřesnostem v odborné terminologii a k formální úrovni práce.

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

Dne: 19.6.2012

  
.....  
podpis vedoucího práce




## práce vedoucím

stejnoseměrného motoru		
	Std. číslo:	E09B0058P
Martin Janda, Ph.D.		

	Max. body	Přidělené body
	40	40
	30	30
	15	14
	15	15

h měníče pro napájení stejnosměrného motoru s mikrokontrolérem PIC. Po dokončení komunikační části //PEM.

stupnice dané směrnicí děkana FEL)

  
.....  
podpis vedoucího práce