



## Hodnocení bakalářské práce oponentem

Název práce:	<b>Způsoby lokalizace osob bez signálu GPS</b>		
Student:	Martin JANDA	Std. číslo:	E15B0118P
Oponent:	Ing. Karel Šíma		

Kritéria hodnocení práce oponentem	Max. body	Přidělené body
Splnění zadání práce (posuzuje se i stupeň kvality splnění)	25	<b>24</b>
Odborná úroveň práce	50	<b>48</b>
Interpretace výsledků a jejich diskuze, příp. aplikace	15	<b>13</b>
Formální zpracování práce, dodržování norem	10	<b>10</b>

### Hodnocení obsahu a kvality práce, připomínky:

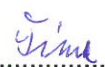
Student předložil bakalářskou práci, která splňuje všechny body zadání. Práce je vhodně rozdělena do několika kapitol. Práce z formálního hlediska neobsahuje prakticky žádné nedostatky. V práci je vytvořen velmi dobrý přehled principů lokalizace osob bez signálu GPS. Velká pozornost je věnována technologicky velmi atraktivnímu způsobu navigace/lokalizace bez GPS, kterým jsou inerciální navigační systémy. Princip je popsán velmi důkladně včetně důvodu vzniku chyb. V práci jsou také prezentovány výsledky testování dvou systémů inerciální navigace. Pro toto testování zvolil student velmi vhodný způsob, kterým bylo natrasování testovací dráhy za pomoci GPS a následně dvěma systémy inerciální navigace. Výsledky testování jsou velmi zajímavé, především jelikož se jedná o dva komerční systémy a jeden z těchto systémů vykazuje velmi výrazné chyby, což ukazuje náročnost těchto systémů na realizaci a především na algoritmizaci firmwaru a softwaru pro zpracování a filtrování dat.

### Dotazy oponenta k práci:

Na základě výsledků testování komerčních systémů inerciální navigace, myslíte si, že realizace podobného systémů by byla reálná na platformě Arduino LilyPad?

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

Dne: 20.6.2018

  
.....  
podpis oponenta práce