

HODNOCENÍ BAKALÁŘSKÉ PRÁCE

Vedoucí BP

Jméno bakaláře: Veronika Endrštová

Garantující katedra: KKY

Název bakalářské práce: Návrh datového postprocesoru pro programování průmyslového robota pomocí zadaného pohybu v CAD nástroji

	Předmět hodnocení	Nadprůměrné	Průměrné	Podprůměrné
1	Jazyková a grafická úprava	<input checked="" type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
2	Samostatnost zpracování tématu BP	<input type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
3	Vhodnost použitých metod	<input type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
4	Způsob zpracování a vyhodnocení	<input type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
5	Správnost získaných výsledků	<input type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
6	Vlastní přínos	<input type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
7		<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>

Studentka se ve své BP věnovala zajímavému tématu souvisejícím s intuitivním programováním robotů prostřednictvím přímého exportu parametrů pohybové trajektorie z CAD SW nástroje Inventor. V práci byla představena samostatná aplikace AItoSRS, která umožňuje generovat část kódu přímo pro programovací prostředí robotu Stäubli (SW SRS). Generovaný kód získává informace o plánované pohybové trajektorii z připraveného projektu v CAD SW Inventor, kde jsou definovány zájmové body trajektorie prostřednictvím dílčích grafických entit (rotační kužel pro translaci a orientaci – bod zastavení, koule pro translaci – průjezdný bod). Funkcionalita vyvinutého SW je testována přímo v simulačním prostředí SRS.

BP je přehledně strukturovaná, některé popisované části by však mohly být stručnější. Celkově lze hodnotit práci jako kvalitní úvod do oblasti alternativních přístupů programování robotů. Kladně hodnotím i ucelenost práce, která vede na konkrétní implementační výsledek v podobě SW aplikace AItoSRS. Práci doporučuji k obhajobě.

Doplnění hodnocení, připomínky, dotazy:

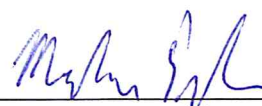
Jak se mění orientace koncového efektoru robotu během přejezdu mezi definovanými body (dírami). Jedná se např. o lineární interpolaci, atd.?

Na str. 47 uvádíte, že při použití příkazu „movej“ si „robot určí sám takovou trajektorii, aby moc nezatěžoval své klouby a optimalizoval svou rychlost pohybu“ – co to reálně znamená, skutečně zde probíhá nějaká optimalizace, nebo se jedná jen o synchronní přejezd kloubů s konstantní rychlostí?

Splnění bodů zadání	<input checked="" type="checkbox"/> úplně	<input type="checkbox"/> částečně	<input type="checkbox"/> nesplněno	
Doporučení práce k obhajobě	<input checked="" type="checkbox"/> ano		<input type="checkbox"/> ne	
Celkové hodnocení práce	<input checked="" type="checkbox"/> výborně	<input type="checkbox"/> velmi dobře	<input type="checkbox"/> dobře	<input type="checkbox"/> nevyhověl
Jméno, příjmení, titul vedoucího BP: Ing. Martin Švejda, PhD.				
Pracoviště vedoucího BP: KKY				

24. 8. 2022

Datum



Podpis