

# Strukturovaný posudek bakalářské práce

Václav Běle

## Návrh a implementace GUI pro ovládání robotického vozítka

### 1. Informace k zadání

Bakalářská práce navazuje na projekt PRJ5, výsledkem práce je návrh implementace grafického uživatelského rozhraní pro ovládání robotického vozítka.

### 2. Aktivita během řešení, konzultace, komunikace – 15 bodů (max. 15 bodů)

Student byl během zpracování BP aktivní, řešení bylo konzultováno. Práce byla dokončena včas a i její definitivní obsah byl konzultován.

### 3. Splnění požadavků zadání – 25 bodů (max. 25 bodů)

Předložená bakalářská splňuje zadání.

### 4. Hodnocení formální stránky předložené práce – 20 bodů (max. 25 bodů)

Po formální stránce má bakalářská práce vcelku slušnou úroveň. Je logicky členěna do 5 kapitol a svým rozsahem odpovídá požadavkům zadání. Práce je napsaná vcelku přehledně a srozumitelně, obsahuje pár překlepů a pravopisných chyb.

V teoretické části (kapitoly 1 – 3) se student nejprve zabývá stručným popisem robotického vozítka a způsobem jeho ovládání. Dále popisuje grafické uživatelské rozhraní a specifikuje požadavky na něj kladené.

V realizační části se student zabývá popisem architektury navržené aplikace a detailním popisem jednotlivých podsystémů.

V závěru student popisuje způsob, jakým byla implementovaná aplikace testována a navrhuje některá další vylepšení.

V příloze je pak zařazen uživatelský manuál navržené aplikace.

### 5. Hodnocení realizačního výstupu – 35 bodů (max. 35 bodů)

Jak již bylo konstatováno v bodě 3, zadání práce bylo splněno, Příložené CD obsahuje přehledně uspořádané složky, ve kterých jsou umístěny jak zdrojové kódy aplikace, tak instalační program. Popisovaná aplikace je plně funkční, jediným nedostatkem je klasifikátor mozkových vln, který je v GUI zakomponován. Klasifikátor je ale převzatý z jiné práce a jeho implementace nebyla součástí zadání.

### 6. Otázky k obhajobě

Nemám žádné dotazy.

### 7. Závěrečné shrnutí – celkem dosaženo 95 bodů (max. 100 bodů)

Práci doporučuji k obhajobě.

V Plzni dne 30.5.2012

Ing. Pavel Mautner, Ph.D.

KIV ZČU

