

HODNOCENÍ BAKALÁŘSKÉ PRÁCE

Vedoucí BP

Jméno bakaláře: Michal Bugoš

Garantující katedra: KKY

Název bakalářské práce: Řízení pohybu dvoumotového pružného systému

	Předmět hodnocení	Nadprůměrné	Průměrné	Podprůměrné
1	Jazyková a grafická úprava	<input type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
2	Samostatnost zpracování tématu BP	<input checked="" type="checkbox"/>	<input 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 checked="" type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
7		<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>

Doplnění hodnocení, připomínky, dotazy:

Bakalářská práce (BP) Michala Bugoše se zabývá problémem řízení dvoumotového pružného mechanického systému s elektickým pohonem. Autor na BP pracoval dlouhodobě a systematicky. Přestože je patrné, že jde o první rozsáhlejší zprávu vypracovanou autorem, je zřejmé, že autor zvládl velmi srozumitelnou formou informovat o použitých metodách a dosažených výsledcích své práce. Velmi oceňuji jeho schopnost se velmi rychle zlepšovat ve stylu a formě písemného projevu. Těž v odborné oblasti jsem u něho zaznamenal velký pokrok ve zvládnutí standardních metod modelování elektromechanických systémů a návrhu řídicích systémů. BP splnila stanovené cíle.

Mé kritické připomínky se týkají především příliš rozvláčeného stylu a formálních nedostatků BP. Konkrétně například oddíl 3.3 ilustruje jistou neobratnost v odborném vyjadřování, u obrázků a tabulek chybí popisy, původní autorova metoda řešení neúplného přiřazení pólů na str. 33 není dostatečně popsána (nejsou uvedeny explicitní vztahy), atd. Pouze tyto skutečnosti neumožňují hodnotit BP známkou "výborně".

Otázky: 1) Pro otestování kvality regulace polohy jste použil funkci požadované hodnoty ve tvaru lineárního růstu s omezením. Proč? 2) Na základě jakých požadavků byl navržen regulátor rychlosti a polohy s dvěma stupni volnosti (2DOF)?

Splnění bodů zadání úplně částečně nesplněno

Doporučení práce k obhajobě ano ne

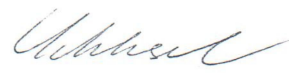
Celkové hodnocení práce výborně velmi dobře dobře nevyhověl

Jméno, příjmení, titul vedoucího BP: Prof. Miloš Schlegel

Pracoviště vedoucího BP: KKY

11.6.2012

Datum



Podpis