



Hodnocení bakalářské práce oponentem

Název práce:	Aplikace polohových snímačů pro řízení		
Student:	Josef JUSTA	Std. číslo:	E10B0309P
Oponent:	Ing. Jakub Vlášek		

Kritéria hodnocení práce oponentem	Max. body	Přidělené body
Splnění zadání práce (posuzuje se i stupeň kvality splnění)	25	24
Odborná úroveň práce	50	48
Interpretace výsledků a jejich diskuze, příp. aplikace	15	12
Formální zpracování práce, dodržování norem	10	9

Hodnocení obsahu a kvality práce, připomínky:

Předkládaná práce se zabývá vývojem senzorické rukavice. Autor nejprve popisuje použité senzory a praktické rady při jejich používání. Poté je přehledně popsán návrh a realizace vyhodnocovacího systému a samotné rukavice. V práci by mohla být větší diskuze naměřených hodnot z flex senzorů při jednotlivých polohách ruky.

Dotazy oponenta k práci:

- Jak dobře lze identifikovat z výstupů senzorů sevření ruky?
- Jaké zaklady elektromagnetické kompatibility jste používal při návrhu desky?
- Uvažoval jste o možnosti připojení rukavice jakožto HID zařízení?

Bakalářskou práci hodnotím klasifikací **v ý b o r n ě** (podle klasifikační stupnice dané směrnicí děkana FEL)

Dne: 17.6.2013


.....
podpis oponenta práce