

072



Hodnocení bakalářské práce oponentem

Název práce:	Řídicí jednotka manipulátoru		
Student:	Pavel ADLER	Std. číslo:	E09B0245P
Oponent:	Ing. Jakub Talla		

Kritéria hodnocení práce oponentem	Max. body	Přidělené body
Splnění zadání práce (posuzuje se i stupeň kvality splnění)	25	20
Odborná úroveň práce	50	40
Interpretace výsledků a jejich diskuze, příp. aplikace	15	8
Formální zpracování práce, dodržování norem	10	5

Hodnocení obsahu a kvality práce, připomínky:

Hlavním cílem bakalářské práce byl návrh řídicí desky a funkčního programu pro řízení robotického manipulátoru. V rámci práce byla navržena deska plošných spojů s procesorem ATmega32A, s LED displayem a tlačítky pro ovládání robota. Z části zabývající se řídicím programem lze ocenit snahu o řešení inverzní kinematiky robota, ač nebyla přímo v zadání práce. Bakalářská práce je po formální stránce spíše průměrná a v řadě případů příliš strohá.

Dotazy oponenta k práci:

Popište stávající systém nastavování úhlů natočení servomotorů pomocí procesoru a navrhnete možnosti pro zlepšení plynulosti pohybu manipulátoru.

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

Dne: 19.6.2013

.....

 podpis oponenta práce