

Hodnocení vedoucího diplomové práce

Student: Sedlmajer Kamil, Bc.

Téma: Uživatelské rozhraní pro řízení dronu s využitím rozšířené virtuality (id 16730)

Vedoucí: Beran Vítězslav, Ing., Ph.D., UPGM FIT VUT

1. Informace k zadání

Zadání práce je náročné. Kvalitní řešení vyžaduje obeznámení se s různými nástroji pro řízení dronů a robotických systémů, jejich vzájemné propojení, správu a sběr dat z dronu a v neposlední řadě realizaci na různorodém experimentální HW, což přináší řadu komplikací. Nutná je i realizace nějakého simulátoru, protože není možné řešení vyvíjet na reálném stroji. Až v této fázi se autor vlastně může vrhnout na tvůrčí činnost a navrhnout, implementovat a testovat různé podpůrné prvky zvyšující bezpečnost a komfort řízení drona.

S výsledky práce pana Sedlmajera jsem velmi spokojen.

2. Práce s literaturou

Pan Sedlmajer byl aktivní a velmi samostatný při vyhledávání a zpracování studijních materiálů.

3. Aktivita během řešení, konzultace, komunikace

Pan Sedlmajer zpočátku nevěnoval řešení práce mnoho pozornosti, ale s postupem času se do tématu velmi zabral a jeho pracovní nasazení a aktivita byly nadstandardní.

4. Aktivita při dokončování

Práce byla dokončena v předstihu a finální obsah byl konzultován.

5. Publikační činnost, ocenění

6. Souhrnné hodnocení

výborně (A)

Pan Sedlmajer měl od začátku k tématu blízko, i když řešení zpočátku nevěnoval příliš pozornosti. V průběhu práce prokázal schopnost samostatného řešení celé řady netriviálních technických problémů při integraci řady různorodých nástrojů a technologií do výsledného funkčního celku. Své nápady a výsledky testoval i v reálném prostředí, což je časově, zejména při nutnosti pracovat s experimentálním HW, velmi zatěžující.

Prohlášení: Uděluji VUT v Brně souhlas ke zveřejnění tohoto hodnocení v listinné i elektronické formě.

V Brně dne: 6. června 2019

Beran Vítězslav, Ing., Ph.D.
vedoucí práce