

Posudek oponenta bakalářské práce

Student: Pelz Zdeněk

Téma: Řízení robota typu hexapod (id 18394)

Oponent: Rozman Jaroslav, Ing., Ph.D., UITS FIT VUT

- 1. Náročnost zadání** **průměrně obtížné zadání**
Tématem práce je zprovoznit robota typu hexapod a vybavit jej senzory, potřebnými pro pohyb robota v prostředí s překážkami. Dále měl student za úkol naprogramovat robota tak, aby se byl schopen překážkách vyhýbat. Zadání bylo průměrně obtížné.
- 2. Splnění požadavků zadání** **zadání splněno s vážnými výhradami**
Práce zcela postrádá kapitolu testování, kde by byly popsány experimenty s prostředím a úspěšnost robota při vyhýbání se překážkám.
- 3. Rozsah technické zprávy** **splňuje pouze minimální požadavky**
Vysázená práce má sice 34 stran, což je na bakalářskou práci dostačující, spousta textu se ale opakuje. Velice dlouhá je část teoretická, na druhou stranu část, kde autor popisuje svůj vlastní přínos je spíše nedostatečná. A jak už bylo řečeno výše, zcela postrádá část testování.
- 4. Prezentací úroveň předložené práce** **40 b. (F)**
V práci se zcela zbytečně opakují již jednou vyřčená fakta, díky čemuž má práce zbytečně mnoho stran. Autor místo aby použil obrázky, raději některé věci popisuje slovně, což pak působí velice nepřehledně. Po jazykové stránce se práce velice špatně čte, protože obsahuje složitá souvětí, která ani nedávají moc smysl.
- 5. Formální úprava technické zprávy** **65 b. (D)**
Po typografické stránce je práce v pořádku. Jazyková stránka byla popsána výše. Plus práce je na druhou stranu v tom, že obsahuje minimum pravopisných chyb.
- 6. Práce s literaturou** **75 b. (C)**
Práce s literaturou je na dobré úrovni, ovšem množství a kvalita referencí neodpovídá kvalitě práce.
- 7. Realizační výstup** **55 b. (E)**
Výstupem práce je funkční robot typu hexapod schopný chůze vpřed a do stran. Slabinou řešení je např. to, že se robot neumí otáčet.
- 8. Využitelnost výsledků**
Jedná se spíše o práci kompilačního typu. Výsledky snad budou použitelné v další práci s robotem.
- 9. Otázky k obhajobě**
-
- 10. Souhrnné hodnocení** **51 b. dostatečně (E)**
Textová část práce obsahuje převážně teoretický popis hexapodů, sensorů a konkrétního robota. V práci postrádám více zdůrazněnou vlastní práci studenta a část testování. Práce např. nikde neobsahuje obrázek výsledného robota osazeného senzory, případně video pohybujícího se robota a vyhýbajícího se překážkám. Student sice robota zprovoznil, domnívám se ale, že pouze tohle je na bakalářskou práci málo, spíše to odpovídá projektu do nějakého předmětu. Navrhuji proto hodnocení na spodní hranici stupně E/51 bodů.

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

V Brně dne: 2. června 2016

.....
podpis