

Hodnocení vedoucího bakalářské práce

Student: Pelz Zdeněk
Téma: Řízení robota typu hexapod (id 18394)
Vedoucí: Žák Marek, Ing., UITS FIT VUT

1. Informace k zadání

Zadání bakalářské práce spočívalo v oživení šestinohého robota PhantomX AX Hexapod Mark II. Bylo třeba se seznámit s ovládáním servomotorů a konstrukcí robota. Robot byl osazen ultrazvukovými dálkoměry a do jeho paměti byly implementovány základní pohybové algoritmy tripod, vlna a vlnění. Zadání bylo splněno ve všech bodech.

2. Práce s literaturou

Student si hledal vhodné studijní materiály samostatně.

3. Aktivita během řešení, konzultace, komunikace

Student se pravidelně dostavoval na konzultace, kde představoval své pokroky v řešení práce. Student byl na konzultace vždy řádně připraven.

4. Aktivita při dokončování

Práce byla dokončena v termínu, definitivní obsah byl částečně konzultován.

5. Publikáční činnost, ocenění

Práce byla publikována na Studentské konferenci inovací, technologií a vědy v IT Excel@FIT 2016.

6. Souhrnné hodnocení

výborně (A)

Student výborně pracoval během celého roku, pravidelně se dostavoval připravený na konzultace a publikoval práci na konferenci Excel@FIT 2016.

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

V Brně dne: 27. května 2016

.....
podpis