

Posudek oponenta bakalářské práce

Student: Herec Jan
Téma: Nositelná zařízení: jejich možnosti a aplikace (id 18649)
Oponent: Luža Radim, Ing., UITŠ FIT VUT

1. **Náročnost zadání** průměrně obtížné zadání
2. **Splnění požadavků zadání** zadání splněno
Zadání bylo splněno a práce obsahuje i některá rozšíření vůči zadání.
3. **Rozsah technické zprávy** přesahuje obvyklé rozmezí
Práce přesahuje obvyklé rozmezí. Přesah je tvořen převážně rozsáhlou rešerší na téma nositelná elektronika.
4. **Prezentační úroveň předložené práce** 75 b. (C)
Po prezentační stránce dosahuje práce obvyklých kvalit.
5. **Formální úprava technické zprávy** 85 b. (B)
Práce je napsána korektní čistinou a obsahuje minimum překlepů a jiných formálních nedostatků.
6. **Práce s literaturou** 90 b. (A)
Práce s literaturou je na velmi dobré úrovni. Počet citovaných zdrojů je výrazně nad průměrem a mezi citovanými zdroji jsou i velmi kvalitní zdroje relevantní k dané problematice.
7. **Realizační výstup** 90 b. (A)
Realizační výstup byl otestován v reálném nasazení a úspěšně předveden. Řešení je velmi dobře funkční, vyladěné i po ergonomické stránce. Uživatelská přívětivost je srovnatelné s profesionálními řešeními.
8. **Využitelnost výsledků**
Navržené řešení je velmi dobře přizpůsobitelné pro ovládání i jiných robotů a je tedy v principu velmi snadno nasaditelné na jakéhokoliv robota využívající ROS a standardní způsob ovládaní základny robota zprávou geometry_msgs/Twist.
9. **Otázky k obhajobě**
 1. Bylo by možné zrychlit kalibraci/synchronizaci zařízení pro nového uživatele? Jakým způsobem?
 2. Jaká zvažujete případná další nasazení Vašeho řešení?
10. **Souhrnné hodnocení** 90 b. výborně (A)
Vzhledem ke kvalitě technické zprávy a vynikající kvalitě realizačního výsledku volím vysoké bodové hodnocení. K výslednému hodnocení přispěl také fakt, že řešení je univerzálně nasaditelné v experimentální robotice.

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

V Brně dne: 31. května 2016

.....
podpis