

Hodnocení vedoucího diplomové práce

Student: Dorotovič Viktor, Bc.

Téma: Detekce pohyblivých objektů v prostředí mobilního robota (id 19137)

Vedoucí: Veľas Martin, Ing., UPGM FIT VUT

1. Informace k zadání

Práca pána Dorotoviča nadväzuje na prebiehajúci výskum v oblasti 3D laserového mapovania v rámci skupiny Robo@FIT. Zadanie práce hodnotím ako náročné, keďže si vyžadovalo osvojenie množstva teoretických znalostí ako aj pochopenie viacerých algoritmov spracovania laserových dát. Zadanie si ďalej vyžadovalo značné implementačné úsilie.

Zadanie práce hodnotím ako splnené. Veľmi pozitívne vnímam fakt, že študent svoje riešenie implementoval v systéme ROS a umožnil jeho jednoduché nasadenie v reálnych aplikáciach.

2. Práce s literatúrou

Pán Dorotovič pri svojej práci naštudoval množstvo literatúry, ktorú si v prevažnej väčšine vyhľadal sám. Pri osvojovaní a využívaní znalostí bol študent veľmi samostatný a konzultoval len drobné nejasnosti.

3. Aktivita během řešení, konzultace, komunikace

Študent prejavil značný záujem o danú problematiku, vysokú mieru samostatnosti a svoje riešenie implementoval so zápalom. Už v začiatkoch práce preukázal rozhlásenie nad rámec očakávania a konzultácie sa počas celého akademického roka niesli na odbornej úrovni. Negatívne však hodnotím nízku frekvenciu konzultácií.

4. Aktivita při dokončování

Pri dokončovaní implementačná aktivita značne vzrástla a text technickej správy vznikal až v posledných týždňoch. Aj napriek tomu bol však jej obsah primerane konzultovaný.

5. Publikační činnost, ocenění

Publikáčná činnosť nie je známa. Zdrojový kód riešenia je verejne dostupný na serveri Github (<https://github.com/vdot/mdet>).

6. Souhrnné hodnocení

Pán Dorotovič prejavil záujem o danú problematiku, vysokú mieru samostatnosti pri štúdiu, schopnosť osvojovať si nové poznatky, ktoré využil pri tvorbe nemalého programového diela.

velmi dobré (B)

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

V Brně dne: 7. června 2017

.....
podpis