

## Hodnocení vedoucího bakalářské práce

**Student:** Hornáček Zdenko  
**Téma:** Plánování cesty pro formace robotů (id 19156)  
**Vedoucí:** Rozman Jaroslav, Ing., Ph.D., UITS FIT VUT

### 1. Informace k zadání

Práce byla lehce náročnější, protože požadovala nastudování frameworku ROS. Práce příliš splněna nebyla, protože výsledkem je jeden jednoduchý algoritmus plánování cesty, který ani nebyl dostatečně otestován.

### 2. Práce s literaturou

Student si literaturu obstarával sám.

### 3. Aktivita během řešení, konzultace, komunikace

Student byl aktivní především v zimním semestru. V letním přišel na konzultace pouze jednou, a to těsně před odevzdáním práce.

### 4. Aktivita při dokončování

Jak bylo uvedeno, student přišel na konzultaci v letním semestru pouze jednou, takže práce nebyla konzultována v podstatě vůbec.

### 5. Publikační činnost, ocenění

-

### 6. Souhrnné hodnocení

**dostatečně (E)**

Vzhledem k nízké aktivitě studenta v letním semestru a s přihlédnutím k větší aktivitě v zimním semestru hodnotím práci na horní hranici stupně E/58 bodů.

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

V Brně dne: 1. června 2017

.....  
podpis