

Posudek oponenta bakalářské práce

Student: Major Tomáš
Téma: Plánování dráhy robotického ramene (id 19181)
Oponent: Luža Radim, Ing., UIT S FIT VUT

- | 1. Náročnost zadání | průměrně obtížné zadání |
|--|-------------------------|
| 2. Splnění požadavků zadání
Vytyčené zadání bylo splněno. | zadání splněno |
| 3. Rozsah technické zprávy
Práce je v obvyklém rozsahu. | je v obvyklém rozmezí |
| 4. Prezentací úroveň předložené práce
Kapitoly na sebe navazují logicky. Celkově je práce přehledně strukturovaná. Je otázkou, zda by rozbor ovladače melfa_driver nemohl být stručnější a spíše popsat jádro jeho principu, než komentovat zdrojový kód v textu práce. | 70 b. (C) |
| 5. Formální úprava technické zprávy
Po formální stránce je práce v pořádku. | 70 b. (C) |
| 6. Práce s literaturou
Literature je zvolena vhodně a v rozsahu potřebném pro úspěšné řešení zadaného úkolu. | 80 b. (B) |
| 7. Realizační výstup
Realizační výstup je zjevně funkční. Řešení je dobře použitelné mimo jiné i proto, že se skládá z hotových komponent se standardním rozhraním. | 80 b. (B) |
| 8. Využitelnost výsledků
Výsledky jsou velmi dobře využitelné v praxi a to nejen přímo na fakultě, ale také v rámci komunity okolo ROS. | |
| 9. Otázky k obhajobě
1. Jaký má vliv zapnutí realtime řízení na kvalitu trajektorie? Jakou metodou by se dal vliv realtime plánování vyhodnotit?
2. Byly hmotnosti a tenzory momentu setrvačnosti jednotlivých segmentů manipulátoru vypočítané nástrojem URDF Exporter z modelu ověřeny vůči reálnému manipulátoru? | |
| 10. Souhrnné hodnocení
Vypracované práce splnila zadání. Poněkud mi chybí srovnání chování manipulátoru s a bez realtime řízení. Celkově práce budí dojem, že do ní nebylo investováno jakkoliv nadprůměrné úsilí. | 78 b. dobře (C) |

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

V Brně dne: 25. června 2020

Luža Radim, Ing.
oponent