

Hodnocení vedoucího bakalářské práce

Student: Čakloš Ondrej
Téma: Určování polohy robota na základě měření ze senzorů (id 19182)
Vedoucí: Rozman Jaroslav, Ing., Ph.D., UITS FIT VUT

1. Informace k zadání

Smyslem práce mělo být vytvořit node v ROS, který umožní fúzovat vybraná data, poskytovaná robotem. Téma bylo mírně obtížnější, jelikož předpokládalo nastudování systému ROS. V práci chybí lepší popis metod pro fúzi dat a také jejich srovnání.

2. Práce s literaturou

Literaturu si student obstarával sám.

3. Aktivita během řešení, konzultace, komunikace

Student chodil na konzultace spíše v zimním semestru, v letním moc ne.

4. Aktivita při dokončování

Výsledná práce byla zkonzultována pouze jednou.

5. Publikační činnost, ocenění

-

6. Souhrnné hodnocení

uspokojivě (D)

Z pohledu vedoucího student na konzultace příliš nechodil, tudíž nezbývá, než práci hodnotit jako uspokojivou D.

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

V Brně dne: 1. června 2017

.....
podpis