

Hodnocení vedoucího bakalářské práce

Student: Němec Lukáš
Téma: Optimální plánování pohybu pro robota se všesměrovým podvozkem (id 19183)
Vedoucí: Rozman Jaroslav, Ing., Ph.D., UITS FIT VUT

1. Informace k zadání

Práce byla spíše náročnější, protože zahrnovala i nastudování frameworku ROS. Práce lehce navazovala na předchozí projekty týkající se plánování cesty. S výsledkem práce jsem spokojen.

2. Práce s literaturou

Student si literaturu aktivně obstarával sám.

3. Aktivita během řešení, konzultace, komunikace

Student byl během řešení nadprůměrně aktivní, na konzultace docházel pravidelně a připraven. Práci také obohatil vlastními myšlenkami.

4. Aktivita při dokončování

Práce byla dokončena v několikátýdenním předstihu a obsah byl zkonzultován.

5. Publikační činnost, ocenění

-

6. Souhrnné hodnocení

velmi dobře (B)

Výsledkem je velice pěkná práce a to jak to stránce teoretické, tak také po stránce praktické. Student byl při řešení nadprůměrně aktivní, a tak výsledkem je práce, na kterou se bude dát bez problémů navázat. Z tohoto důvodu hodnotím na horní hranici stupně B/88 bodů.

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

V Brně dne: 1. června 2017

.....
podpis