

Hodnocení vedoucího bakalářské práce

Student: Vida Juraj

Téma: Interakční metody pro pokročilé ovládání robotického ramene (id 19213)

Vedoucí: Materna Zdeněk, Ing., UPGM FIT VUT

1. Informace k zadání

Zadání práce je navázáno na výzkum a vývoj pracoviště umožňujícího snadnou a bezpečnou interakci mezi člověkem a robotem. Zadání hodnotím jako nadprůměrně složité - kromě osvojení si práce s několika frameworky bylo nutné i osvojení si práce s experimentálním pracovištěm, existujícím softwarem a také se samotným robotem. Výsledkem práce je rozšíření systému umožňující robota naučit pokládat objekty do uživatelem zadané oblasti. Zadání považuji za splněné.

2. Práce s literaturou

Student aktivně vyhledával zdroje, případně pracoval se zdroji dle doporučení vedoucího.

3. Aktivita během řešení, konzultace, komunikace

Zpočátku aktivita poněkud vázla, ale s blížícím se termínem odevzdání se panu Vidovi podařilo díky zvýšenému nasazení vytvořit a otestovat funkční řešení. Zde je však také nutno brát ohled na obtížnost proniknutí do problematiky.

4. Aktivita při dokončování

Dokončování probíhalo ve spěchu, nicméně obsah práce byl konzultován dostatečně.

5. Publikační činnost, ocenění

Není známo.

6. Souhrnné hodnocení

dobře (C)

Pan Vida k řešení zadání přistupoval proaktivně, zejména v druhé polovině letního semestru. Docházel na konzultace a testoval své řešení na experimentálním pracovišti v laboratoři výzkumné skupiny Robo@FIT.

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

V Brně dne: 1. června 2017

.....
podpis