

## Hodnocení vedoucího diplomové práce

**Student:** Vyroubalová Jana, Bc.  
**Téma:** LIDAR a stereokamera v lokalizaci mobilních robotů (id 19330)  
**Vedoucí:** Orság Filip, Ing., Ph.D., UITS FIT VUT

### 1. Informace k zadání

Zadání této diplomové práce patří k velice obtížným, neboť v sobě spojuje mnoho veličin, které mohou negativně ovlivnit výsledek práce a prodloužit dobu řešení nebo i znemožnit dosažení vytyčených cílů. Ačkoliv jsem naprosto neměl vliv na výslednou práci, mohu pouze konstatovat, že odevzdaný text je výborný.

### 2. Práce s literaturou

Studijní materiály získávala studentka samostatně a jejich volba je relevantní a dostatečná k řešení zadané diplomové práce.

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

Studentka nebyla během řešení komunikativní a její činnost byla vedoucímu skryta, neb své řešení nekonzultovala.

### 4. Aktivita při dokončování

Aktivitu při dokončení nemohu posoudit, neboť jsem dostal práci k dispozici těsně před odevzdáním. Zvýšenou aktivitu jsem tedy nezaznamenal.

### 5. Publikační činnost, ocenění

Práce byla publikována a oceněna na Excel@FIT.

### 6. Souhrnné hodnocení

**velmi dobře (B)**

Pokud bych měl práci posoudit z hlediska obsahu, pak ji jednoznačně hodnotím jako výbornou - text je dobře napsán a je možné ho dále publikovat a o kvalitách svědčí i pozitivní ohlas ne Excel@FIT. Z pozice vedoucího jsem však nucen přihlédnout i k absenci komunikace. Alespoň předložení finální verze textu a předvedení výsledků ke zhodnocení vedoucím v rozumném termínu by mělo být součástí řešení diplomové práce. Celkově tedy hodnotím práci jako velmi dobrou.

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

V Brně dne: 26. května 2017

.....  
podpis