Posudek oponenta bakalářské práce

Student: Galba Šimon
Téma: Vizualizace algoritmů pro plánování cesty (id 22822)
Oponent: Janoušek Vladimír, doc. Ing., Ph.D., UITS FIT VUT

1. Náročnost zadání **průměrně obtížné zadání**

2. Splnění požadavků zadání **zadání splněno**
Splněno ve všech bodech.

3. Rozsah technické zprávy **je v obvyklém rozmezí**
47 stran (s přílohami 56 stran) v LaTeXu odpovídá běžnému standardu.

4. Prezentační úroveň předložené práce **75 b. (C)**
Struktura zprávy je v pořádku. Text je psán srozumitelně, rozsahy kapitol jsou vyvážené.
Uvítal bych dokumentaci návrhu (nebo jeho významných částí) formou UML.

5. Formální úprava technické zprávy **75 b. (C)**
Typografická a jazyková stránka práce je v pořádku.

6. Práce s literaturou **75 b. (C)**
Studijní prameny byly vybrány a použity smysluplně. Zdroje jsou řádně citovány.

7. Realizační výstup **70 b. (C)**
Realizačním výstupem je aplikace pro demonstraci funkce algoritmů pro plánování cesty robota. Implementace je provedena v rámci existujícího prostředí, které bylo upraveno pro možnost doplňovat další algoritmy.
Trasa robota se počítá před skutečným odstarováním animace. Uvítal bych indikaci výpočtu trasy - u delšího výpočtu není zřejmé, co se děje.
Oceňuji poměrně detailní návod na přidání dalších algoritmů do aplikace.

8. Využitelnost výsledků
Jde o kompilační práci s vlastní implementací vybraných algoritmů. Výsledek je použitelný pro výukové účely.

9. Otázky k obhajobě
- V čem by se lišil a návrh a realizace, případně vlastnosti výsledného díla, kdybyste (a) místo zvoleného simulačního prostředí použil prostředí Player-Stage, (b) prováděl výpočet cesty robota za běhu?

10. Souhrnné hodnocení **75 b. dobře (C)**
Jde o solidně zpracované dílo.

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

V Brně dne: 1. června 2021

Janoušek Vladimír, doc. Ing., Ph.D.
oponent