

Hodnocení vedoucího diplomové práce

Student: Kyzlink Jiří, Bc.
Téma: Vestavěné zařízení pro řízení robotické ruky (id 23088)
Vedoucí: Orság Filip, Ing., Ph.D., UITS FIT VUT

1. Informace k zadání

Zadání práce bylo iniciováno firmou Y Soft a patří mezi náročnější, neboť úkolem studenta bylo navrhnout desku plošných spojů pro řízení robotického ramene a k ní příslušný software, což je problematika přesahující běžnou náplň MSP. S dosaženými výsledky jsem velmi spokojen.

2. Práce s literaturou

Studijní materiály si student vyhledával sám. Vybrané zdroje jsou pro práci relevantní a bylo s nimi zacházeno v souladu s běžnou citační praxí.

3. Aktivita během řešení, konzultace, komunikace

Student byl v průběhu celého řešení velmi aktivní, dohodnuté termíny dodržoval a své řešení průběžně konzultoval na pravidelných schůzkách a navržené změny zpracovával. Na konzultace byl vždy řádně připraven.

4. Aktivita při dokončování

Aktivita při dokončování byla pouze mírně vyšší, neboť student pracoval na svém řešení průběžně a nebylo potřeba intenzitu práce na řešení nijak zvyšovat.

5. Publikační činnost, ocenění

6. Souhrnné hodnocení

výborně (A)

Zadání bylo splněno, výsledná práce je pěkně zpracovaná a především realizační výstup patří mezi velmi kvalitní a předpokládám, že i firma Y Soft bude s výsledkem spokojena. Finální verze textu mohla obsahovat více informací o tom, co student na svém řešení udělal, protože obrovská časová investice v realizačním výstupu není zhodnocena ve formě textu, což je škoda. Spolupráce studenta byla vzorná - pravidelné konzultace, včasné řešení problémů a snaha o dosažení kvalitního výsledku. Celkově hodnotím přístup studenta k diplomové práci jako výborný.

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

V Brně dne: 29. června 2020

Orság Filip, Ing., Ph.D.
vedoucí práce