

Hodnocení vedoucího bakalářské práce

Student: Hazucha Ivan
Téma: Samočinné řízení modelu vozidla (id 23361)
Vedoucí: Bidlo Michal, Ing., Ph.D., UPSY FIT VUT

1. Informace k zadání

Práce je variací na téma samočinného řízení vozidel, které byl řešeno již minulý rok v rámci jiné BP. Zásadní odlišností stávající BP je integrace LiDARu do modelu vozidla a použití výkonnější řídicí platformy Raspberry Pi pro realizaci samořídícího algoritmu. Téma hodnotím jako náročné, student musel kromě SW části navrhnout i vhodné uspořádání řady mechanických komponent, zapojení všech senzorů a integraci s řídicí platformou. Zadání bylo v celém rozsahu splněno, vznikl funkční model se schopnostmi samočinného řízení a orientace v prostoru.

2. Práce s literaturou

Bez výhrad.

3. Aktivita během řešení, konzultace, komunikace

Činnost na řešení byla průběžně konzultována, student i tak řešil samostatně veškeré problémy a to mnohdy v omezených podmínkách.

4. Aktivita při dokončování

Práce byla dokončena v řádném termínu a její finální obsah byl v rámci možností adekvátně konzultován.

5. Publikační činnost, ocenění

Vznikl příspěvek na studentskou konferenci Excel, který úspěšně prošel recenzním řízením, ale nakonec bylo na přání studenta z časových a dalších důvodů od publikace odstoupeno.

6. Souhrnné hodnocení

výborně (A)

Je třeba ocenit schopnosti studenta, jak si poradil s náročným tématem a samostatně vše úspěšně vyřešil i navzdory značně omezenému přístupu k laboratornímu vybavení a k osobním konzultacím. S ohledem na náročnost práce a výslednou realizaci navrhuji hodnocení stupněm A.

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

V Brně dne: 14. května 2021

Bidlo Michal, Ing., Ph.D.
vedoucí práce