

Hodnocení vedoucího bakalářské práce

Student: Plachý Dominik
Téma: Plánování tras multirobotického systému v dynamickém prostředí (id 23714)
Vedoucí: Zbořil František, doc. Ing., Ph.D., UITS FIT VUT

1. Informace k zadání

Zadání mělo vést k prozkoumání možností prohledávání prostředí v multiagentních systémech s virtuálními roboty. Výsledek měl sloužit ke zlepšení schopností takového systému budovaného na FIT pro účast v soutěžích MAPC. Tato práce nepřinesla zásadní poznatky, ale obecně výsledná práce odpovídá požadavkům zadání. Do jaké míry úspěšně bych nechal na oponentovi.

2. Práce s literaturou

3. Aktivita během řešení, konzultace, komunikace

Student projevoval jistou aktivitu v druhé polovině semestru, tedy asi dva měsíce před termínem. Prezentoval částečnou funkčnost a jistou racionalitu vybudovaných agentů. Mám za to, že pokud by začal aktivněji přistupovat k řešení dříve, bylo by možné dosáhnout lepších výsledků jak v aplikaci, tak i v kvalitě výsledného textu.

4. Aktivita při dokončování

Jak jsem zmínil výše, aplikace byla v základních nárocích funkční v předstihu několika měsíců, její finální podoba stejně jako text byly poskytnuty zhruba dva týdny před termínem odevzdání. Měl jsem možnost v textu korigovat zásadní nedostatky, k podrobnější rozpravě nad ním a k případnému přepracování již nebyl prostor.

5. Publikační činnost, ocenění

6. Souhrnné hodnocení

uspokojivě (D)

Aktivita studenta byla v jisté fázi, spíše pozdní, intenzivní, ale ke kvalitnímu splnění zadání bylo třeba začít dříve. Hodnotím stupněm D.

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

V Brně dne: 3. června 2021

Zbořil František, doc. Ing., Ph.D.
vedoucí práce