

## Posudek oponenta bakalářské práce

**Student:** Liška Jakub  
**Téma:** Real-time řízení robota Melfa pomocí ROS (id 23758)  
**Oponent:** Janoušek Vladimír, doc. Ing., Ph.D., UITS FIT VUT

- 1. Náročnost zadání** **obtížnější zadání**  
Zadání považuji za obtížnější vzhledem ke komplexnosti požadovaného výsledku, zahrnujícího fyzického robota, simulátor Gazebo a ROS.
- 2. Splnění požadavků zadání** **zadání splněno**  
Splněno ve všech bodech.
- 3. Rozsah technické zprávy** **je v obvyklém rozmezí**  
61 stran v LaTeXu odpovídá běžnému standardu.
- 4. Prezentační úroveň předložené práce** **75 b. (C)**  
Zpráva má logickou strukturu, kapitoly rozumně navazují. Kapitola Implementace je poměrně krátká a odkazuje se na předchozí kapitoly. Uvítal bych zde diagram, popisující celkovou architekturu výsledného systému, tj. odpovídající uzly ROSu a toky dat mezi nimi. Také bych zde ocenil diagram, popisující potřebné transformace modelů a konfigurací.
- 5. Formální úprava technické zprávy** **80 b. (B)**  
Typograficky i jazykově je práce na velmi dobré úrovni.
- 6. Práce s literaturou** **80 b. (B)**  
Studijní prameny jsou vybrány rozumně, jsou správně použity a řádně citovány.
- 7. Realizační výstup** **90 b. (A)**  
Realizační výstup byl vytvořen podle požadavků zadání, byl testován a je plně funkční. Dokumentace je v pořádku.
- 8. Využitelnost výsledků**  
Jde o do značné míry kompilační a integrační dílo. Výsledky jsou využitelné v rámci výzkumných i výukových aktivit na UITS.
- 9. Otázky k obhajobě**
  - Zapadá práce do širšího kontextu? Jak vidíte její uplatnění?
- 10. Souhrnné hodnocení** **80 b. velmi dobře (B)**  
Jde o solidně zpracované dílo, které může být dále využito.

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

V Brně dne: 2. června 2021

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