

Hodnocení vedoucího bakalářské práce

Student: Liška Jakub
Téma: Real-time řízení robota Melfa pomocí ROS (id 23758)
Vedoucí: Rozman Jaroslav, Ing., Ph.D., UITS FIT VUT

1. Informace k zadání

Cílem práce bylo zprovoznit real-time řízení školního ramene Mitsubishi Melfa pomocí knihovny ROS. Jedná se o náročnější zadání, neboť bylo nutno pracovat i s hardwarem. Práce je funkční a s výsledkem jsem spokojen.

2. Práce s literaturou

Student si potřebnou literaturu aktivně obstarával sám.

3. Aktivita během řešení, konzultace, komunikace

Student byl během řešení nadprůměrně aktivní a pracoval samostatně.

4. Aktivita při dokončování

Práce byla sice dokončena až na úplně poslední chvíli, ale vzhledem k situaci s koronavirem a umístění ramene ve škole to asi jinak udělat nešlo.

5. Publikační činnost, ocenění

6. Souhrnné hodnocení

velmi dobře (B)

Jednalo se o nadprůměrně obtížné zadání a student měl s podobnou prací už zkušenosti, proto byl schopen pracovat do velké míry samostatně. Výsledkem je funkční aplikace, a proto hodnotím stupněm B.

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

V Brně dne: 1. června 2021

Rozman Jaroslav, Ing., Ph.D.
vedoucí práce