

## Hodnocení vedoucího bakalářské práce

**Student:** Hás David  
**Téma:** Posilované učení pro pohyb robota (id 23906)  
**Vedoucí:** Hradiš Michal, Ing., Ph.D., UPGM FIT VUT

### 1. Informace k zadání

Jedná se o náročné téma jak nároky na studium pokročilých přístupů strojového učení, tak požadavky na výpočetní čas experimentů. Kvalita výsledků se mi hodnotí špatně, protože student práci nekonzultoval. Zdá se, že to celkově dává smysl. Pokud je implementace dílem studenta, bylo vhodné ji porovnat s existujícími implementacemi (například ze Stable Baselines3).

### 2. Práce s literaturou

Student si pravděpodobně vyhledal zdroje a zdá se, že pochopil použitý algoritmus.

### 3. Aktivita během řešení, konzultace, komunikace

Student řešil podobné téma již minulých letech. I v tomto roce, podobně jako dříve, svou práci vůbec nekonzultoval.

### 4. Aktivita při dokončování

Student práci ani její finální podobu vůbec nekonzultoval.

### 5. Publikační činnost, ocenění

### 6. Souhrnné hodnocení

**dostatečně (E)**

Zdá se, že tentokrát student nějakou smysluplnou práci odvedl. Svůj postup ani výsledky ale vůbec nekonzultoval.

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

V Brně dne: 3. června 2022

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