

# Hodnocení vedoucího bakalářské práce

Autor práce: **Daniel KASTNER**

Název práce: **Modelování a řízení pick-and-place manipulátoru T-bot**

## **Jazyková a grafická úprava**

Nadprůměrné

## **Samostatnost zpracování tématu**

Podprůměrné

## **Vhodnost použitých metod**

Průměrné

## **Způsob zpracování a vyhodnocení**

Průměrné

## **Správnost získaných výsledků**

Průměrné

## **Vlastní přínos**

Průměrné

## **Doplnění hodnocení, připomínky:**

Práce je věnována problému modelování a řízení paralelního robotického manipulátoru typu T-bot. Hlavním výsledkem je odvození kinematického a dynamického modelu systému, návrh dvou strategií řízení a jejich ověření simulací i v rámci experimentů s reálným strojem. Chválím dosažené výsledky, kterými autor demonstruje schopnosti aplikace technik matematického modelování, experimentální identifikace a regulace. Na druhou stranu jsem nebyl příliš spokojen s úrovní samostatnosti a vedení práce vyžadovalo z mého pohledu nadstandardní množství času v rámci konzultací. Nutno ovšem podotknout, že řešený problém je z principu dynamiky systému vícerozměrný (2 vstupy i výstupy) a tímto přesahuje rámec teorie systémů a řízení standardně probírané v kurzech bakalářského studia na KKY. Celkově hodnotím práci jako velmi dobrou.

## **Dotazy**

1. Diskutujte možnosti vylepšení přesnosti modelu dynamiky reálné soustavy ve světle poznatků získaných při experimentech.
2. Jmenujte výhody a nevýhody dvou jmenovaných strategií řízení (centralizovaná/decentralizovaná).

## **Splnění bodů zadání**

úplně

## **Doporučení k obhajobě**

ANO

**Hodnocení: 2 - Velmi dobře**

-----  
Ing. Martin Goubej, Ph.D.

V ----- dne -----