

Fakulta strojní
katedra konstruování strojů

HODNOCENÍ BAKALÁŘSKÉ PRÁCE

Jméno studenta: Jakub Ryneš

Vedoucí bakalářské práce: Ing. Martin Kopecký

Hodnocení vyznačte v příslušném políčku

Hlediska hodnocení bakalářské práce	ÚROVEŇ			
	výborná	velmi dobrá	dobrá	nevyhovující
Splnění rozsahu zadání		X		
Odborná úroveň práce		X		
Aplikovatelnost v praxi	X			
Využití studií získaných znalostí		X		
Iniciativa při řešení problémů	X			
Koncepčnost v přístupu k řešení	X			
Formální uspořádání a úprava		X		
Posouzení podobnosti *)	0 %			

*) v případě určitého procenta podobnosti (nad 5%) se vyjádří k podobnosti vedoucí bakalářské práce ve slovním hodnocení BP.

Výsledná klasifikace je dána celkovým subjektivním (nikoliv matematickým) průměrem hodnocení, uvedeného v tabulce.

Hodnocení BP doplňte krátkým slovním vyjádřením. *Hodnocení by mělo vyjadřovat iniciativu, soustavnost práce, pravidelnost konzultací a reakce studenta na připomínky vedoucího práce. Nejedná se o odborný posudek.*

Navrhovaná výsledná klasifikace: ~~výborně~~-----
velmi dobře
~~dobře~~-----
~~nevyhově~~---

V Plzni dne: 4.7.2014


.....
podpis

*) Nehodící se škrtněte

Slovní vyjádření k hodnocení BP (*Hodnocení by mělo vyjadřovat iniciativu, soustavnost práce, pravidelnost konzultací a reakce studenta na připomínky vedoucího práce. Nejedná se o odborný posudek.*) :

Student Jakub Ryneš předložil bakalářskou práci na téma univerzální nákladní manipulátor. Toto téma si vymyslel sám s jistou představou jakým směrem by se celá BP měla ubírat což oceňuji. Lze konstatovat že původní idee pana Ryneše byly dopracovány do podoby zařízení které je kombinací klasického "rudlu" a "kolečka". Student při návrhu postupoval logicky a systematicky. Na začátku práce je provedena rešerše stavu techniky v oblasti běžných manipulačních prostředků a na základě poznatků z této rešerše byly tvořeny první koncepční návrhy. Z vytvořených konceptů byl nakonec vybrán ten nejvhodnější pro nějž bylo zpracováno výsledné konstrukční řešení ve formě CAD modelu a rozměrových schémat. Rovněž byla zpracována designová studie celého manipulátoru, jelikož se jedná o studijní obor Design průmyslové techniky. Dále student zohlednil i ergonomii při používání navrženého manipulátoru což vytváří komplexní dojem z celé práce.

Bohužel to co je slabší stránkou celé práce jsou technické výpočty. Pevnostní výpočet jednoho příčného kolíku je pro bakalářskou práci dost málo. Přitom by se dalo na navrženém manipulátoru najít dost konstrukčních uzlů, které ověřit jednak analytickými výpočty, tak i výpočty pomocí metody konečných prvků (MKP). Toto ovšem bylo zřejmě způsobeno nedostatkem času, který student na práci měl, jelikož student na práci začal pořádně pracovat až na začátku června po úspěšném složení všech zkoušek.

Závěrem lze tedy konstatovat, že student prokázal schopnost řešit ucelený problém a předložený návrh manipulátoru toto tvrzení potvrzuje. Při návrhu využil jistou míru kreativity a znalostí nabytých studiem a proto práci doporučuji k úspěšné obhajobě i přes výhradu kterou k práci mám.

*) Nehodící se škrtněte