

**SOUHLASÍ  
S ORIGINÁLEM**

## HODNOCENÍ BAKALÁŘSKÉ PRÁCE

Vedoucí BP

Západočeská univerzita v Plzni  
Fakulta aplikovaných věd  
katedra kybernetiky

Jméno bakaláře: Jaroslav Růžička

Garantující katedra: KKY

Název bakalářské práce: Návrh, modelování a řízení manipulátoru se šesti stupni volnosti

Předmět hodnocení	Nadprůměrné	Průměrné	Podprůměrné
Jazyková a grafická úprava	<input type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
Samostatnost zpracování tématu BP	<input checked="" type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
Vhodnost použitých metod	<input checked="" type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
Způsob zpracování a vyhodnocení	<input type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
Správnost získaných výsledků	<input checked="" type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
Vlastní přínos	<input checked="" type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>

Doplnění hodnocení, připomínky, dotazy:

Cílem bakalářské práce bylo navrhnout a realizovat model paralelního robotu, tzv. Stewartovu platformu.

Autor bakalářské popisuje konstrukci Stewartovy platformy, která místo lineárních pohonů používá krokové motory. Následně prezentuje matematický popis této platformy, který je ověřen v nástroji Simulink. Posléze se věnuje popisu HW komponent, které byly použity pro realizaci řídicího systému, způsobu jejich zapojení komunikace mezi moduly.

Práce splňuje všechny body zadání. Platforma je plně funkční a bude využita k řešení úloh v navazující práci.

Práci je možné vytknout větší počet překlepů a v některých místech horší grafickou úpravu.

Splnění bodů zadání	<input checked="" type="checkbox"/> úplně	<input type="checkbox"/> částečně	<input type="checkbox"/> nesplněno	
Doporučení práce k obhajobě	<input checked="" type="checkbox"/> ano	<input type="checkbox"/> ne		
Celkové hodnocení práce	<input checked="" type="checkbox"/> výborně	<input type="checkbox"/> velmi dobře	<input type="checkbox"/> dobře	<input type="checkbox"/> nevyhověl
Jméno, příjmení, titul vedoucího BP: Ing. Miroslav Flídr, Ph.D.				
Pracoviště vedoucího BP: KKY FAV				

13.6.2014

Datum

  
Podpis