



## Hodnocení bakalářské práce oponentem

Název práce:	Fuzzy regulátor v řízení robota		
Student:	Martin PARTINGL	Std. číslo:	E11B0146P
Oponent:	Ing. Jaroslav Fiřt, Ph.D.		

Kritéria hodnocení práce oponentem	Max. body	Přidělené body
Splnění zadání práce (posuzuje se i stupeň kvality splnění)	25	20
Odborná úroveň práce	50	40
Interpretace výsledků a jejich diskuze, příp. aplikace	15	10
Formální zpracování práce, dodržování norem	10	8

### Hodnocení obsahu a kvality práce, připomínky:

V bakalářské práci je rozsáhle popsána teorie Fuzzy systémů, následovaná návodem na použití dvou SW nástrojů pro jejich návrh, specifikací použitého robota a Fuzzy knihovny pro MS .NET.

Vlastnímu popisu realizace a programování je - ke škodě věci - věnován velmi malý prostor (méně než jedna čtvrtina práce).

Myšlenkové a logistické členění práce je zbytečně rozsáhlé - dělení práce o padesáti stranách do třinácti kapitol je špatně zvolené. Některé větvení podkapitol je slepé (existuje podkapitola 1, ale již není podkapitola 2 - například 1.1, 4.1, 5.1, 9.1.1).

Vzhledem k množství použitých popisů matematických formulí bych očekával seznam a vysvětlení všech symbolů a značek, které jsou v textu použity.

Použití řádkování a odsazování textů vytváří v práci zbytečně velké volné plochy.

Z důvodu špatné dokumentace vlastních výsledků snižuji hodnocení - jinak zajímavé práce - na velmi dobré.

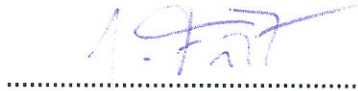
### Dotazy oponenta k práci:

Je nějaký znatelný rozdíl mezi Fuzzy řízením z PC a přímo v HW robota za použití stejného Fuzzy algoritmu?

Jaká je rychlost regulační smyčky v PC? Nemá na ní vliv přenos přes BlueTooth rozhraní?

Bakalářskou práci hodnotím klasifikací velmi dobře (podle klasifikační stupnice dané směrnicí děkana FEL)

Dne: 19.6.2014

  
.....  
podpis oponenta práce