

**SOUHLASÍ  
S ORIGINÁLEM**

## HODNOCENÍ BAKALÁŘSKÉ PRÁCE

Vedoucí BP

Západočeská univerzita v Plzni  
Fakulta technologických věd  
katedra kybernetiky

Jméno bakaláře: Ondřej Vaníček

Garantující katedra: KKY

Název bakalářské práce: Návrh řízení pro zřetězenou řadu mobilních robotů

Předmět hodnocení	Nadprůměrné	Průměrné	Podprůměrné
Jazyková a grafická úprava	<input checked="" type="checkbox"/>	<input 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 checked="" type="checkbox"/>	<input 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:

Bakalářská práce se zabývá úlohou řízení kolony mobilních robotů. Nejprve je v práci popsán model diferenciálně řízeného mobilního robotu, který byl posléze využit k ověření navržených algoritmů řízení. Následně je popsán model kolony vozidel založený na tzv. pružinovém modelu. Poté se práce věnuje popisu návrhu regulátorů pro oba tyto modely. Navržené modely jsou následně ověřeny jak simulačně, tak i s využitím reálné kolony diferenciálně řízených mobilních robotů.

Práce velmi přehledně a pečlivě popisuje úlohu řízení kolony mobilních robotů a návrh jednotlivých regulátorů. Autor kromě seznámení se s teoretickou stránkou úlohy navrhl a realizoval robotickou platformu, na které mohl ověřovat navržené algoritmy.

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 Fídr, Ph.D.				
Pracoviště vedoucího BP: KKY				

9.6.2015

Datum

Podpis