



Hodnocení bakalářské práce oponentem

Název práce:	Řídící jednotka mechatronického modelu výrobní linky		
Student:	Patrik KALAJ	Std. číslo:	E12B0221P
Oponent:	Ing. Luboš Streit		

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	13
Formální zpracování práce, dodržování norem	10	8

Hodnocení obsahu a kvality práce, připomínky:

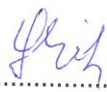
Student navrhl vylepšení stávajícího řešení modelu výrobní linky umožňující zjednodušení spouštění a ovládání. Úprava zahrnovala návrh nových obvodových řešení včetně jejich realizace a implementace řídicích algoritmů. Zpracování bodu 4 není bohužel v práci jednoznačně zřetelné, avšak z dílčích kapitol je patrné jeho splnění. Všechny body zadání tedy byly splněny. Práce však obsahuje několik drobných chyb, jako například v kapitole 3, kde byly senzory "namotávány" namísto "namontovány". Dále prohození minimální a maximální teploty v tabulce Tab.4.

Dotazy oponenta k práci:

Jako senzor detekující pozici krabičky používáte fototranzistor s infračervenou diodou. Bude tento senzor pracovat i v případě změny okolního osvětlení? Jakým způsobem lze modifikovat senzor, aby byl odolnější vůči těmto změnám?

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

Dne: 13.6.2015


.....
podpis oponenta práce