



Hodnocení diplomové práce vedoucím

Název práce:	Snímání polohy a pohybu pro robotickou ruku		
Student:	Bc. Josef JUSTA	Std. číslo:	E13N0105P
Vedoucí:	Ing. Petr Weissar, Ph.D.		

Kritéria hodnocení práce vedoucím	Max. body	Přidělené body
Splnění zadání práce	40	30
Aktivita studenta během zpracování práce (využití konzultací, práce s literaturou, aktivní přístup, ...)	30	30
Formální zpracování práce	15	14
Dodržení termínů (plynulost zpracování během ak. roku, dodržení termínu odevzdání, prodloužení studia)	15	15

Hodnocení činnosti studenta, připomínky, dotazy:

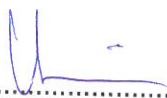
Diplomant v práci popisuje projekt propojující senzorické snímání pohybu a polohy ruky člověka (typicky operátora) a robotického mechanismu, který ruku připomíná. Velká část práce je věnována zpracování informací ze senzorů, výpočtům a transformacím v 3D oblasti. Část dat je zpracována v jednočipovém mikropočítači ARM u senzorů, další výpočty řeší aplikace na PC, ke kterému je přímo připojen řídicí mikropočítač pro serva "robotické ruky".

Připomínky:

1. Chybí mi obrázek/fotografie reálného řešení, nejlépe pak video s funkcí robotické ruky na přiloženém CD.
2. Postrádám schéma a popis ovládání servopohonů v "robotické ruce".

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

Dne: 20.5.2015


.....
podpis vedoucího práce