



Hodnocení diplomové práce oponentem

Název práce:	Využití ovladače Kinect k řízení mobilní platformy		
Student:	Bc. Ondřej LUFINKA	Std. číslo:	E12N0051P
Oponent:	Ing. Radek Holota, Ph.D.		

Kritéria hodnocení práce oponentem	Max. body	Přidělené body
Splnění zadání práce (posuzuje se i stupeň kvality splnění)	25	25
Odborná úroveň práce	50	45
Interpretace výsledků a jejich diskuze, příp. aplikace	15	12
Formální zpracování práce, dodržování norem	10	8

Hodnocení obsahu a kvality práce, připomínky:

Práce je zpracována přehledně a popisuje HW výbavu mobilní platformy a její rozšíření o další periférie umožňující nové možnosti řízení. V rámci práce je navržena i aplikace umožňující řízení ve spolupráci se všemi senzory na mobilní platformě (MS Kinect, GPS atd.)

V rámci práce bych uvítal kapitolu zabývající se testováním a rozбором výsledků (např. vliv osvětlení při řízení pomocí MS Kinect).

Z formálního hlediska je práce zpracována kvalitně, až na několik špatných tvarů slov a používání slova "viz." s tečkou.

Na vývojovém diagramu viz obr. 4.13 je chybně uveden blok "Události módu Gesture Recognition" místo "Události módu Automatic Navigation".

Dotazy oponenta k práci:

Uveďte z čeho jste usoudil na max. dobu jízdy 10 hod. (str.4) Z uvedených hodnot spotřeby palubního počítače a motorů by dle mého názoru vycházela doba "pouze" 9 hodin.

Diplomovou práci hodnotím klasifikací **v ý b o r n ě** (podle klasifikační stupnice dané směrnici děkana FEL)

Dne: 20.5.2015

podpis oponenta práce