



Hodnocení diplomové práce vedoucím

Název práce:	Řízení a vizualizace robotických vozidel		
Student:	Bc. Jan POKORNÝ	Std. číslo:	E13N0108P
Vedoucí:	Ing. Petr Weissar, Ph.D.		

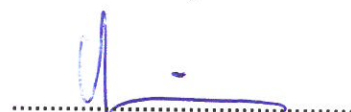
Kritéria hodnocení práce vedoucím	Max. body	Přidělené body
Splnění zadání práce	40	40
Aktivita studenta během zpracování práce (využití konzultací, práce s literaturou, aktivní přístup, ...)	30	30
Formální zpracování práce	15	15
Dodržení termínů (plynulost zpracování během ak. roku, dodržení termínu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

Hodnocení činnosti studenta, připomínky, dotazy:

Student v rámci své práce vytvořil komplexní systém pro řízení a vizualizaci provozu nejen robotických systémů, které používáme na katedře KAE. Návrh komunikace a celkové koncepce je dostatečně obecný a vyvinutý SW je tak univerzální. Prakticky úspěšně ověřil připojení jak jednoduchého sensorového modulu, tak složitější autonomní pásové platformy. Bylo by vhodné na tomto systému dále pracovat a použít jej i k dalšímu používanému HW.

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

Dne: 25.5.2016



podpis vedoucího práce