

**SOUHLASÍ
S ORIGINÁLEM**

HODNOCENÍ DIPLOMOVÉ PRÁCE

Vedoucí DP

Západočeská univerzita v Plzni
Fakulta inženýrských věd
katedra kybernetiky
①

Jméno diplomanta: Robin POPELKA

Garantující katedra: KKY

Název diplomové práce: Odhad dojezdové vzdálenosti a plánování trajektorie pro elektrická vozidla

	Předmět hodnocení	Nadprůměrné	Průměrné	Podprůměrné
1	Jazyková a grafická úprava	<input type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
2	Samostatnost zpracování tématu DP	<input checked="" type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
3	Vhodnost použitých metod	<input type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
4	Způsob zpracování a vyhodnocení	<input type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
5	Správnost získaných výsledků	<input checked="" type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
6	Vlastní přínos	<input checked="" type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
7		<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>

Doplnění hodnocení, připomínky, dotazy:

Diplomová práce Robina Popelky má velmi aktuální a praktické téma, které bude muset být řešeno pro nastupující generaci elektromobilů. Při řešení formulované úlohy se autor seznámil s celou problematikou včetně nástrojů pro práci s mapovými podklady od firmy Google. Hlavní cíl práce - určit a do map zaintegrovat polygon určující aktuální dojezdovou vzdálenost - se autorovi podařilo splnit. V práci by bylo vhodné pokračovat ověřením výsledků na reálném elektromobilu a např. též zařazení výškového profilu trajektorie, které uvádí autor v závěru práce by výrazně zpřesnilo odhad dojezdové vzdálenosti. Autor získal za svou diplomovou práci třetí místo na Studentské vědecké konferenci pořádané naší fakultou. Práce však obsahuje i některé nepřesnosti, např. algoritmy z teorie grafů v sekcích 6.4 a 6.5 (Floyd-Warshall a Dijkstra) nejsou popsány přesně. UUID (Universally Unique Identifier) zmíněný na str. 28 je z principu generován s využitím náhody, nemůže mít tedy hodnotu 0, 1, atd. V sekci 6.11 není přesně specifikováno, co se míní opačným směrem (opposite direction), z tohoto pohledu je obr. 6.8. zavádějící. Srozumitelnost anglicky psaného textu by mohla být na některých místech vylepšena.

Dotazy:

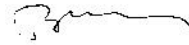
1. Je zlepšení získané použitím tzv. "haversine formula" pro určení vzdálenosti pro Vaši aplikaci podstatné?
2. Ve vzorcích na str. 31, určujícím počet hran je chyba (neplatí ani pro diskutovaný případ v dané sekci). Můžete uvést opravenou verzi?

SOUHLASÍ
S ORIGINÁLEM

Splnění bodu 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 type="checkbox"/> výborně	<input checked="" type="checkbox"/> velmi dobře	<input type="checkbox"/> dobře	<input type="checkbox"/> nevyhověl
Jméno, příjmení, titul vedoucího DP: Pavel Balda, Ing., Ph.D.				
Pracoviště vedoucího DP: KKY, FAV, ZČU v Plzni				

13.6.2017

Datum



Podpis