

**SOUHLASÍ
S ORIGINÁLEM HODNOCENÍ DIPLOMOVÉ PRÁCE**

Západočeská univerzita v Plzni
Fakulta inženýrských věd
Katedra kybernetiky

Vedoucí DP



Jméno diplomanta: Bc. Ondřej Vaníček

Garantující katedra: KKY

Název diplomové práce: Kalibrace snímacího prvku robota v úloze laserového svařování

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

Doplnění hodnocení, připomínky, dotazy:

Diplomová práce (DP) O. Vaníčka se zabývá návrhem metody kalibrace optického snímacího prvku robota v úloze laserového svařování, především při skenování povrchu obrobků před a během svařovacího procesu. Jedná se o úlohu, která je specifická pro použitý snímací prvek a doposud není v průmyslových systémech uspokojivě dořešena a standardně implementována.

Navrhované metody jsou v DP ověřovány simulací a experimenty a jejich vyhodnocení je v DP doprovázeno četnými grafy. Současně je v práci popsána a graficky ilustrována velikost chyby kalibrace a porovnání výsledků navrhované kalibrační metody s doposud často využívanou ruční kalibrací.

Celkově je DP zpracována na dobré úrovni. Diplomant aktivně navrhl a realizoval řadu simulací a experimentů pro potvrzení vlastností navrhovaného přístupu a podílel se na technických konzultacích se společností LaserTherm, která poskytla zázemí a technické vybavení pro realizaci experimentů na svém robotickém pracovišti.

Diplomant přistoupil k řešení problematice svědomitě a aktivně. Diplomová práce splnila požadavky zadání a doporučuji ji k obhajobě.

Splnění bodů zadání úplně částečně nesplněno

Doporučení práce k obhajobě ano ne

Celkové hodnocení práce výborně velmi dobře dobře nevyhověl

Jméno, příjmení, titul vedoucího DP: Ing. Jindřich Liška, Ph.D.

Pracoviště vedoucího DP: KKY, NTIS/FAV, ZČU

9.6.2017

Datum

Podpis