

# Hodnocení oponenta bakalářské práce

Autor práce: **Tomáš MATHAUSER**

Název práce: **Kolové robotické platformy pro výuku**

## Splnění zadání

splněno

## Zhodnocení odborné úrovně práce

Předkládaná bakalářská práce se zabývá řízením stejnosměrných motorů kolových robotických platforem. Student nejprve provedl rešerši vybraných podvozků a jejich budičů. Následně vytvořil univerzální knihovnu v jazyce C, umožňující ovládání čtyř různých budičů, použitých v kolových robotických platformách. Tato knihovna byla otestována pomocí dvou ukázkových aplikací na platformě STM32F411RE. Zdrojové kódy jsou psané přehledně, strukturovaně a jsou doplněné o komentáře.

## Zhodnocení formální úrovně a práce s literaturou

Práce je po formální i jazykové stránce zpracována na vysoké úrovni.

## Doporučení k obhajobě

Doporučuji k obhajobě

## Dotazy k práci

1. Uvažoval jste i o jiných způsobech určování pozice než snímání otáček motoru, například pomocí kompasu?
2. V práci zmiňujete možnost rozšíření o komunikaci pomocí bluetooth. Jakým způsobem byste řešil tuto komunikaci na straně uživatele?

V ..... dne .....

-----  
Ing. Ondřej Urban