

# HODNOCENÍ BAKALÁŘSKÉ PRÁCE

Vedoucí BP

Západočeská univerzita v Plzni  
Fakulta aplikovaných věd  
Katedra robotiky

Jméno bakaláře: Marek Fehér

Garantující katedra: KKY

Název bakalářské práce: Tvorba interaktivního rozhraní pro ovládání efektoru robota

	Předmět hodnocení	Nadprůměrné	Průměrné	Podprůměrné
1	Jazyková a grafická úprava	<input type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
2	Samostatnost zpracování tématu BP	<input checked="" type="checkbox"/>	<input 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 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:

Předkládaná práce ukazuje, že se autor pečlivě seznámil se zařízením Kinect, problematikou sledování lidského těla a SW knihovnami s implementací těchto algoritmů. Navrhl a implementoval funkční rozhraní editoru 3D trajektorie pro zařízení Kinect. Tento fakt hodnotím velmi kladně. Kladně také hodnotím samostatnost při zpracování bakalářské práce.

Dotazy:

Má zvolená SW knihovna OpenNI ve spojení se zařízením Kinect nějaká omezení? Narazil jste při integraci této knihovny na nějaký problém?

Jakým způsobem by bylo možné prezentované řešení dále vylepšit?

Splnění bodů zadání  úplně  částečně  nesplněno

Doporučení práce k obhajobě  ano  ne

Celkové hodnocení práce  výborně  velmi dobře  dobře  nevyhověl

Jméno, příjmení, titul vedoucího BP: Ing. Roman Pišl

Pracoviště vedoucího BP: KKY

23.8.2012

Datum

Podpis

**SOUHLASÍ  
S ORIGINÁLEM**