

# HODNOCENÍ BAKALÁŘSKÉ PRÁCE

Vedoucí BP

Jméno bakaláře: Mark0ta Jedli4kov8

Garantující katedra: KKY

Název bakalářské práce: Řídicí systém lanového manipulátoru

	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 type="checkbox"/>	<input checked="" 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 type="checkbox"/>	<input checked="" 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:

Bakalářská práce (BP) Markéty Jedličkové se zabývá řízením lanového manipulátoru s třemi stupni volnosti. Cílem BP bylo navrhnout řídicí systém manipulátoru umožňující aby efektor manipulátoru sledoval zadanou 3D křivku. Pro tento účel je nutné vytvořit kinematický model manipulátoru, odvodit přímou a inverzní kinematickou transformaci, navrhnout polohové regulační smyčky motorů navíjecích bubnů a konečně implementovat celý řídicí systém manipulátoru a demonstrovat jeho funkčnost. Všechny tyto cíle jsou v BP splněny. Oceňuji vytrvalost a úsilí autorky, které k tomu bylo nutno vynaložit. Moje kritické připomínky se však týkají odborného stylu práce. Autorka užívá často vyjadřování v první osobě jednotného čísla, formulace jsou mnohdy neúplné nebo nepřesné, občas klade důraz na nepodstatné nebo triviální věci (Pythagorova věta), zatímco podstatné neobjasňuje. Většina těchto nedostatků plynoucí z malé zkušenosti autorky v psaní odborného textu mohla být odstraněna v případě předložení rukopisu práce ke korekci vedoucímu BP.

Otázky: 1) Kaskádní regulace polohy v BP neuvžívá znalost zrychlení pohybu v dané zobecněné souřadnici. Je možné tuto znalost využít? Jak? 2) Je možné proběhnout zadanou trajektorii libovolně rychle? V čem spočívají omezení na maximální rychlost a zrychlení pohybu efektoru manipulátoru?

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: Prof. Miloš Schlegel

Pracoviště vedoucího BP: KKY

11.6.2012

Datum

  
Podpis