



## Hodnocení bakalářské práce oponentem

Název práce:	Delta-robot řízený z počítače		
Student:	Martin FAKTOR	Std. číslo:	E10B0293P
Oponent:	Ing. Jindřich Křivka		

Kritéria hodnocení práce oponentem	Max. body	Přidělené body
Splnění zadání práce (posuzuje se i stupeň kvality splnění)	25	25
Odborná úroveň práce	50	44
Interpretace výsledků a jejich diskuze, příp. aplikace	15	14
Formální zpracování práce, dodržování norem	10	8

### Hodnocení obsahu a kvality práce, připomínky:

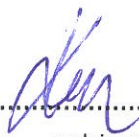
Na práci je vidět, že studenta vývoj Delta-robotu bavil a výsledek je tedy velmi pěkný. Student prokázal, že dovede vyvinout systém jak po hardwarové, tak softwarové stránce. Lze snad pouze vytknout použití komunikační sestavy (UART - RS232 - USB), kde by bylo lepší řešení použít rovnou převodník (UART - USB), který student v práci také zmiňuje. V samotném textu lze najít drobné chyby, které ale nesnižují celkovou úroveň, a proto práci hodnotím známkou výborně.

### Dotazy oponenta k práci:

- Proč jste nepoužil přímo převodník sériové linky na USB např. v práci Vámi zmiňovaný FTDI?
- Bude plánované rozšíření využito někde v praxi nebo k propagaci naší fakulty?
- Jak by jste vylepšil celkovou tuhost a tím i přesnost robota?
- Jaká je latence odezvy robota na řídicí aplikaci v PC?

Bakalářskou práci hodnotím klasifikací **výborně** (podle klasifikační stupnice dané směrnicí děkana FEL)

Dne: 17.6.2013

  
.....  
podpis oponenta práce