



## Posudek vedoucího bakalářské práce

Jméno studenta: Václav Kubizňák  
Téma práce: Jednonápravový balancující robot  
Cíl práce: Návrh a konstrukce robota schopného stát na jedné nápravě

### Slovní hodnocení:

<b>Naplnění cílů práce:</b>
Student ve své teoretické části udělal velice podrobný rozbor problematiky řízení robota na principu inverzního kyvadla, na základě tohoto rozboru potom proběhl výběr potřebných senzorů a akčních členů. V praktické části na základě získaných informací provedl návrh a konstrukci robota schopného udržet rovnováhu na jedné nápravě, čímž naplnil všechny stanovené cíle práce.
<b>Logická stavba a stylistická úroveň práce:</b>
Logická i stylistická úroveň práce jsou na dobré úrovni, práce je smysluplně a logicky stavěná, text snadno čitelný.
<b>Využití záměrů, námětů a návrhů v praxi:</b>
Student předvedl dobrou schopnost prakticky uplatňovat získané informace, zkonstruováním a oživením ukázkového robota ukázal praktickou využitelnost svého návrhu.
<b>Případné další hodnocení (připomínky k práci):</b>
Student předvedl velkou míru schopnosti samostatné práce.

### Otázky k obhajobě (max 2):

1. V teorii píšete, že se jedná systém se dvěma stupni volnosti, které to jsou a je potřeba oba znát, pokud mi jde pouze o udržení rovnováhy?
- 2.

Doporučení práce k obhajobě: ano

Navržený klasifikační stupeň: výborně

### Posudek vypracoval:

Jméno, tituly: Pavel Rozsival, Ing.  
Zaměstnavatel: Univerzita Pardubice

V Pardubicích dne: 3.5.2013

Podpis: