



Posudek vedoucího bakalářské práce

Jméno studenta: Jiří Jecha
Téma práce: Mapování uzavřeného prostoru
Cíl práce: Návrh robota a aplikace pro autonomní zmapování uzavřeného prostoru.

Slovní hodnocení:

Naplnění cílů práce:
Student ve své práci řešil poměrně komplexní problém. Navrhl, sestrojil a naprogramoval autonomního robota se senzory umožňující samostatný pohyb neznámým prostorem a detekci s vyhodnocení překážek pro zanesení do mapy. Data z robota jsou bezdrátově přenášena do PC, kde jsou vyhodnocována, a v reálném čase je vytvářena mapa prostoru. Samotnému řešení předchází rešerše problematiky potřebné pro správné řešení zadání a k závěru práce je diskutována spolehlivost a výsledky práce. Tímto student splnil všechny body zadání.
Logická stavba a stylistická úroveň práce:
Logická i stylistická úroveň práce je na velmi dobré úrovni, student je schopen srozumitelného vyjadřování a plně dodržel šablonu doporučenou pro bakalářské práce.
Využití záměrů, námětů a návrhů v praxi:
Student prokázal velmi dobrou schopnost získávat informace a jejich následné ověření a zanesení do finálního řešení. Kompletním sestavením naprogramování a ověřením výsledků s diskuzí prokázal velmi dobrou schopnost převádět své poznatky do praxe.
Případné další hodnocení (připomínky k práci):
Student pracoval samostatně a se zájmem, konzultace probíhala spíše formou informování o postupu řešení, případně ověření správnosti myšlenek.

Otázky k obhajobě (max 2):

1. Pomohlo by výrazněji ve spolehlivosti použití pohonů se zpětnou vazbou?
2. Použití pravděpodobnostní mapy by částečně eliminovalo chybu senzorů, polohy, nebo obojího?

Doporučení práce k obhajobě: ano

Navržený klasifikační stupeň: výborně

Posudek vypracoval:

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

V Pardubicích dne: 27.05.2016

Podpis: