



Posudek vedoucího bakalářské práce

Jméno studenta: Jaroslav Novák
Téma práce: Osazovací manipulátor
Cíl práce: Navrhnout řízení pro osazovací manipulátor

Slovní hodnocení:

Naplnění cílů práce:
Student ve své práci popsal problematiku tvorby a osazování DPS, kdy v praktické části navrhl osazovací zařízení se 4D řízenou vakuovou pinzetou. Pinzeta je ovládaná ve 3 osách + natáčení pomocí krokových motorů ovládaných ručně pomocí rotačního enkodéru a umožňuje precizní umístění součástek na desku plošných spojů.
Logická stavba a stylistická úroveň práce:
Logická i stylistická stavba práce jsou na vysoké úrovni, práce je přehledná a dobře čitelná.
Využití záměrů, námětů a návrhů v praxi:
Student ve své práci vytvořil funkční a využitelné zařízení, čímž prokázal dobrou schopnost aplikovat poznatky v praxi
Případné další hodnocení (připomínky k práci):
Student velmi dobře konzultoval a efektivně využil čas k tvorbě své práce. Kontrola plagiátorství v souhrnném výsledku ukazuje 84% shodu, v podrobném přehledu je vidět že práce samotná má shodu do 5%, jelikož všechny práce obsahují stejné prohlášení a formality, není možné dosáhnout 0% shody. 84% shoda se týká souboru *.sln což je konfigurační soubor projektu, automaticky generován visual studiem a je shodný pro podobné typy projektů.

Otázky k obhajobě (max 2):

1. Pro řízení krokových motorů jste zvolil modul STSPIN820, proč právě tento.
2. Dá se smysluplně využít 1/256 kroku pro danou aplikaci?

Doporučení práce k obhajobě: ano

Navržený klasifikační stupeň: A

Posudek vypracoval:

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

V Pardubicích dne: 24.05.2019

Podpis: