



Posudek vedoucího bakalářské práce

Jméno studenta: Dušan Vašek
Téma práce: Robotický manipulátor

Cíl práce:

Navrhněte řídicí jednotku a mechanismus robotické ruky. Pohyb ruky bude zajištěn modelářskými servo pohony. Vytvořte program pro PC nebo smartphone, který bude s řídicí jednotkou komunikovat a předávat příkazy k ovládní ruky. Navrhněte možnosti řešení proti přetížení jednotlivých pohonů. Zařízení otestujte a ověřte jeho možnosti.

Slovní hodnocení:

Naplnění cílů práce:
Zadání práce je splněno ve všech bodech.
Logická stavba a stylistická úroveň práce:
Práce je členěna logicky, jednotlivé části na sebe navazují, text je srozumitelný. V textu se vyskytují překlepy a pravopisné chyby.
Využití záměrů, námětů a návrhů v praxi:
Manipulátor může být dále rozšiřován, stále se však jedná především o hobby projekt.
Případné další hodnocení (připomínky k práci):
Student při vypracování průběžně informoval vedoucího o výsledcích své práce. Při kontrole plagiátorství byla nalezena výrazná shoda pouze ve zdrojovém kódu a to pouze v řídicí aplikaci pro PC. Autorský text a zdrojové kódy lze považovat za unikátní.

Otázky k obhajobě (max 2):

1. Můžete detailněji rozvést způsob řízení servomotorů s ohledem na „nepřesnost“ řízení? V čem spočívají obtíže Vašeho řešení?
2. Co by obnášelo rozšíření o další manipulační prvky?
3. Vidíte v současné chvíli lepší způsob / vhodnější hw pro realizaci manipulátoru?

Doporučení práce k obhajobě: ano

Navržený klasifikační stupeň: A

Posudek vypracoval:

Jméno, tituly: Ing. Jiří Roleček
Zaměstnavatel: Univerzita Pardubice, FEI KE

V Pardubicích dne: 23.5.2019

Podpis: