

# HODNOCENÍ BAKALÁŘSKÉ PRÁCE

Vedoucí BP

Jméno bakaláře: Michal Jirovský

Garantující katedra: KKY

Název bakalářské práce:

Návrh, modelování a řízení diferenciálně řízeného čtyřkolového mobilního robota

Předmět hodnocení	Nadprůměrné	Průměrné	Podprůměrné
Jazyková a grafická úprava	<input type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
Samostatnost zpracování tématu BP	<input checked="" type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
Vhodnost použitých metod	<input checked="" type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
Způsob zpracování a vyhodnocení	<input type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
Správnost získaných výsledků	<input checked="" type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
Vlastní přínos	<input checked="" type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>

Doplnění hodnocení, připomínky, dotazy:

Cílem bakalářské práce bylo navrhnout a vytvořit mobilní kolovou robotickou platformu, kterou by bylo možno používat pro úlohy optimálního plánování trajektorie a simultánní lokalizace a mapování.

Autor se seznámil s možnostmi platformy Arduino, která byla zvolena jako základ pro realizaci základního řídicího a senzorického systému mobilního robota. Posléze navrhl celý řídicí a senzorický systém, který realizoval a otestoval, přičemž prokázal notnou dávku invence při řešení mnoha problémů, které před něj zvolený HW postavil. Následně se autor věnoval návrhu matematického modelu a základního řídicího algoritmu pro diferenciálně řízené mobilní roboty, mezi něž patří i navrhovaná robot. Tento model a řídicí algoritmus poté i simulačně ověřil.

Splnění bodů zadání	<input checked="" type="checkbox"/> úplně	<input type="checkbox"/> částečně	<input type="checkbox"/> nesplněno	
Doporučení práce k obhajobě	<input checked="" type="checkbox"/> ano		<input type="checkbox"/> ne	
Celkové hodnocení práce	<input checked="" type="checkbox"/> výborně	<input type="checkbox"/> velmi dobře	<input type="checkbox"/> dobře	<input type="checkbox"/> nevyhověl
Jméno, příjmení, titul vedoucího BP: Ing. Miroslav Flídr, Ph.D.				
Pracoviště vedoucího BP: KKY				

23.8.2013

Datum

  
Podpis