



Hodnocení diplomové práce oponentem

Název práce:	Road-Vehicle Navigation		
Student:	Bc. Matěj KUBIČKA	Std. číslo:	E11N0158P
Oponent:	Ing. Petr Weissar, Ph.D.		

Kritéria hodnocení práce oponentem	Max. body	Přidělené body
Splnění zadání práce (posuzuje se i stupeň kvality splnění)	25	25
Odborná úroveň práce	50	50
Interpretace výsledků a jejich diskuze, příp. aplikace	15	14
Formální zpracování práce, dodržování norem	10	10

Hodnocení obsahu a kvality práce, připomínky:


This student work is dedicated to navigation solution for road vehicles. It provides an overview of sources of data for navigation - GNSS and inertial navigation. Furthermore are presented algorithms for mapping. The main task is the creation of embedded solutions providing navigation data from various sources. HW is based on ARM7 microcontroller. There is subsequently formed the basis of visualization and mapping applications on Android platform. The solution is designed with to further expansion. It can be expected great potential of the firmware HW - especially deploying the right RTOS. A big development part is still waiting for the SW of the position relative to the map data (now are used data from Open Street Maps).

Dotazy oponenta k práci:

1. Have you considered during the design use of more efficient processor with FPU, for example with Cortex-M4 core ?
2. What do you estimate the utilization of used ARM7 processor?
3. It would be possible to process the map data directly on the device? If yes, what should be sufficient computational performance and memory?

Diplomovou práci hodnotím klasifikací **v ý b o r n ě** (podle klasifikační stupnice dané směrnicí děkana FEL)

Dne: 1.9.2014


.....
podpis oponenta práce