



## Hodnocení bakalářské práce oponentem

Název práce:	Hardware pro řízení robotické ruky		
Student:	Jiří MOUČEK	Std. číslo:	E12B0460P
Oponent:	Ing. Jindřich Jansa		

Kritéria hodnocení práce oponentem	Max. body	Přidělené body
Splnění zadání práce (posuzuje se i stupeň kvality splnění)	25	10
Odborná úroveň práce	50	30
Interpretace výsledků a jejich diskuze, příp. aplikace	15	5
Formální zpracování práce, dodržování norem	10	10

### Hodnocení obsahu a kvality práce, připomínky:

Autor v úvodních částech popisuje rozdělení, základní pojmy kinematiky a řízení průmyslových robotů. Bohužel, co se týče bodů 3 a 4 zadání, autor popisuje pouze propojovací pole k připojení serv ke kontroléru. Nicméně v závěru je zmínka o provozu manipulátoru s programem v použitém kontroléru. Tento program, který v tomto případě považuji za hlavní přínos práce, však není nikde popsán. Z formálního hlediska je práce na velmi dobré úrovni a její jazyk je kultivovaný.

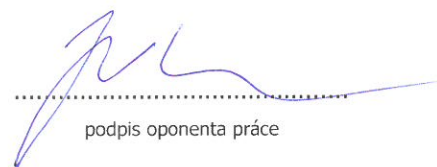
Práci hodnotím stupněm dobře a doporučuji k obhajobě, kde autor zodpoví navržené dotazy, přičemž rozhodující by měl být dotaz první.

### Dotazy oponenta k práci:

- 1) V závěru práce velmi stručně uvádíte, že byl manipulátor schopen provozu s kódem napsaným v jazyce Wiring. Tento kód byl Vaší tvorbou? Popište jeho vlastnosti.
- 2) Navrhujete napájení kontroléru a serv ze dvou různých zdrojů. Co by se stalo, kdyby byla obě zařízení napájena ze stejného zdroje a jaké jsou jiné způsoby řešení tohoto problému?
- 3) V tabulce 2.1 uvádíte klidový proudový odběr serv deklarovaný výrobcem. Zkoušel jste klidový odběr ověřit měřením? V návaznosti na předchozí otázku, jaký je maximální odběr serv a zda z toho skutečně plyne potřeba dvou zdrojů?

Bakalářskou práci hodnotím klasifikací **dobře** (podle klasifikační stupnice dané směrnicí děkana FEL)

Dne: 15.6.2015



.....  
podpis oponenta práce