



Hodnocení diplomové práce oponentem

Název práce:	Robotická platforma s více končetinami		
Student:	Bc. Martin FAKTOR	Std. číslo:	E13N0121P
Oponent:	Ing. Kamil Kosturik, 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	40
Interpretace výsledků a jejich diskuze, příp. aplikace	15	15
Formální zpracování práce, dodržování norem	10	7

Hodnocení obsahu a kvality práce, připomínky:

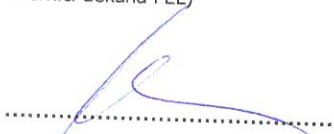
Student v rámci práce vytvořil hardware šestinohé platformy, skládající se z mechanických částí a elektronické výbavy. Dále pak firmware pro platformu a dále software pro mobilní zařízení s operačním systémem android. Rád bych vyzdvihl skutečnost, že student vytvořil kompletně funkční prototyp zařízení.

Dotazy oponenta k práci:

Na straně 20 v obr. 5.2. je uvedena datová struktura popisující robota. podle této struktury obsahuje platforma sedm končetin (intex 0..6), přičemž končetin je ve skutečnosti jen šest. Můžete vysvětlit, toto dilema?

Diplomovou práci hodnotím klasifikací **výborně** (podle klasifikační stupnice dané směrnicí děkana FEL)

Dne: 20.5.2015


.....
podpis oponenta práce