



Hodnocení diplomové práce oponentem

Název práce:	Řídicí jednotka pro robota určeného pro "robotický fotbal"		
Student:	Bc. Jiří ŽAHOUR	Std. číslo:	E10N0171P
Oponent:	Ing. Petr Weissar, Ph.D.		

Kritéria hodnocení práce oponentem	Max. body	Přidělené body
Splnění zadání práce (posuzuje se i stupeň kvality splnění)	25	20
Odborná úroveň práce	50	45
Interpretace výsledků a jejich diskuze, příp. aplikace	15	12
Formální zpracování práce, dodržování norem	10	10

Hodnocení obsahu a kvality práce, připomínky:


V práci je popsána realizace řídicí jednotky robota pro soutěž typu robofotbal. Dále je vyvinut vysílač připojen přes USB do PC, které tak dokáže jednotlivé robory bezdrátově ovládat. Uváděné parametry řízení a reakce na požadavky v přenosu dat jsou odpovídající požadavku uvažované aplikace. Oceňuji přehledně provedené grafy s dobrou vypovídací hodnotou. Naopak mi chybí nějaký kód z aplikace, 3 odstavce textu o funkci neřeknou tolik, jako úryvek programu.

Dotazy oponenta k práci:

1. Proč "Je důležité, aby modul nebyl nikdy v režimu TX více jak 4ms." - str. 15 a jak je to ošetřeno v programu ?
2. Neuvažoval jste o generování SPI signálů pro regulátor FCM pomocí SW ? To by odstranilo nutnost měnit SPI rychlost podle konkrétní periférie a pro hodiny 83,3kHz by to myslím bylo realizovatelné.
3. Jakou souvislost má adresa robota datovém paketu (str. 26) a cílová adresa přenosu (str. 15)? Nestačilo by využívat jen tu adresu modulu ?

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

Dne: 18.5.2012



 podpis oponenta práce