HODNOCENÍ DIPLOMOVÉ PRÁCE
Vedoucí DP

Jméno diplomanta: Lukáš Pittr
Garantující katedra: KKY

Název diplomové práce: Analýza přesnosti polohování a kalibrace dvojramenného SCARA robotu

<table>
<thead>
<tr>
<th>Předmět hodnocení</th>
<th>Nadprůměrné</th>
<th>Průměrné</th>
<th>Podprůměrné</th>
</tr>
</thead>
<tbody>
<tr>
<td>1 Jazyková a grafická úprava</td>
<td>☐</td>
<td>☒</td>
<td>☐</td>
</tr>
<tr>
<td>2 Samostatnost zpracování tématu DP</td>
<td>☐</td>
<td>☒</td>
<td>☐</td>
</tr>
<tr>
<td>3 Vhodnost použitých metod</td>
<td>☐</td>
<td>☒</td>
<td>☐</td>
</tr>
<tr>
<td>4 Způsob zpracování a vyhodnocení</td>
<td>☐</td>
<td>☐</td>
<td>☒</td>
</tr>
<tr>
<td>5 Správnost získaných výsledků</td>
<td>☐</td>
<td>☒</td>
<td>☐</td>
</tr>
<tr>
<td>6 Vlastní přínos</td>
<td>☐</td>
<td>☐</td>
<td>☒</td>
</tr>
<tr>
<td>7</td>
<td>☐</td>
<td>☐</td>
<td>☐</td>
</tr>
</tbody>
</table>

Doplňení hodnocení, připomínky, dotazy:


Otázka: 1) Jaké základní věty z elementární geometrie potřebujete znát pro odvození kinematických transformací uvažovaného robota? 2) Jakým způsobem lze kalibrační metodu implementovat do řidičího systému robotu?

Splnění bodů zadání |
úplně ☐ | částečně ☒ | nesplněno ☐ |
Doporučení práce k obhajobě |
ano ☒ | ne ☐ |

Celkové hodnocení práce |
výborně ☐ | velmi dobře ☐ | dobře ☐ | nevyhověl ☒ |

Jméno, příjmení, titul vedoucího DP: Prof. M. Schlegel
Pracoviště vedoucího DP: KKY

9.9.2012
Datum

SOUHLASÍ
S ORIGINÁLEM

Podpis