



Hodnocení diplomové práce vedoucím

Název práce:	Paralelní polohování miniaturních robotů pomocí magnetického pole		
Student:	Bc. Tomáš ŠAŠEK	Std. číslo:	E15N0042P
Vedoucí:	Ing. František Mach		

Kritéria hodnocení práce vedoucím	Max. body	Přidělené body
Splnění zadání práce	40	20
Aktivita studenta během zpracování práce (využití konzultací, práce s literaturou, aktivní přístup, ...)	30	15
Formální zpracování práce	15	5
Dodržení termínů (plynulost zpracování během ak. roku, dodržení termínu odevzdání, prodloužení studia)	15	5

Hodnocení činnosti studenta, připomínky, dotazy:

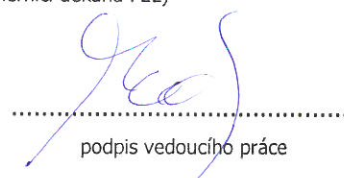
Hlavním cílem předložené práce byla studie možností paralelního polohování magneticky ovládaných robotů, která byla řešena pomocí počítačové simulace. Student práci dělí do dvou logických částí. Teoretická část je věnována základnímu popisu algoritmů založených na inteligenci hejna a také řízení systémů s globálním vstupem. Tato část je doplněna o rešerši několika existujících robotických systémů a také popisem elektromagnetického systému pro polohování magnetických těles, který byl řešen v rámci diplomové práce studenta Jiřího Kuthana. Praktická část je pak věnována simulaci paralelního ovládaní velmi malých robotů pomocí zmíněného systému.

Provedené simulace se o diskutovanou problematiku opírají bohužel jen v oblasti globální kontroly systémů s globálním vstupem. Jak student uvádí v závěru své práce, všechny simulace jsou provedeny pomocí algoritmů s předem určeným sledem událostí. Mezi dílčími částmi práce je tedy patrná značná nesourodost.

Zadání práce považuji ve všech bodech definovaných jako zásady vypracování za splněné částečně. Struktura práce je dle mého názoru nevyvážená, a to především s ohledem na vlastní přínos studenta k dané problematice. Po formální stránce lze v práci nalézt několik nedostatků, především pak řadu tiskových chyb.

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

Dne: 31.5.2017


.....
podpis vedoucího práce