



## Hodnocení diplomové práce vedoucím

Název práce:	Řízení pohonů tříosého robotu		
Student:	Bc. Zdeněk KEHL	Std. číslo:	E15N0056P
Vedoucí:	Ing. Jiří Fořt, Ph.D.		

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

### Hodnocení činnosti studenta, připomínky, dotazy:

Předložená diplomová práce se věnuje návrhu funkčního modelu 3-osého robotického systému. Autor navázal na projekt robotického ramena, který byl tehdy pouze v úvodní fázi. Úkolem tedy bylo provést kompletní návrh se zakomponováním některých částí systému, které již byly pořízeny. Bylo nutné vyřešit problematiku snímání proudů, rychlostí a poloh jednotlivých os robota, navrhnout a sestavit výkonové obvody měničů napájejících DC motory jednotlivých kloubů, navrhnout a implementovat řídicí algoritmy automatické regulace pohonů všech os do zvolené mikroprocesorové techniky a v neposlední řadě připravit nadřazené řízení a ovládání celého robotického systému. Práce splňuje všechny body zadání a jejím výsledkem je přenosný funkční model 3-osého robotického ramena. Textová část práce je zpracována přehledným a srozumitelným způsobem s dostatečně podrobným popisem řešení jednotlivých částí systému, tak aby bylo možné na tuto práci v případě potřeby navázat.

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

Dne: 24.5.2017

.....  
podpis vedoucího práce