

**SOUHLASÍ
S ORIGINÁLEM**

Západočeská univerzita v Plzni
Fakulta inženýrských věd
Katedra kybernetiky

HODNOCENÍ BAKALÁŘSKÉ PRÁCE

Oponent BP

Jméno bakaláře: Martin Jandík

Garantující katedra: KKY

Název bakalářské práce: Návrh systému automatického řízení pohybu pro mechatronický model stolního fotbalu

	Předmět hodnocení	Nadprůměrné	Průměrné	Podprůměrné	
1	Jazyková a grafická úprava	<input type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	
2	Formální a obsahová stránka práce	<input checked="" type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	
3	Vhodnost použitých metod	<input checked="" type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	
4	Způsob zpracování a vyhodnocení	<input checked="" type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	
5	Správnost získaných výsledků	<input checked="" type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	
6	Vlastní přínos	<input checked="" type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	
7		<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	
Doplnění hodnocení, připomínky, dotazy: <p>Bakalářská práce se zabývá návrhem a realizací mechatronického modelu stolního fotbalu. V první části práce je podrobně popsán návrh hardwarové části modelu. Podrobně a srozumitelně byly zanalyzovány vhodné typy el. pohonů a konstrukční řešení pro převod rotačního pohonu na lineární. Druhá část práce se zabývá návrhem řídicího systému mechatronického modelu (v jedné ose).</p> <p>Daná problematika je zpracována velmi přehledně a srozumitelně, pro návrh řízení byly zvoleny vhodné metody. Na práci je vidět, že jí student věnoval velké množství času. Oceňuji především to, že zvládl vyřešit současně mechanický návrh modelu, zvolit vhodný hardware, navrhnout algoritmus řízení a nakonec vše úspěšně zrealizovat a zprovoznit.</p> <p>V textu práce se místy objevují překlepy a ojediněle i gramatické chyby, u některých grafů by bylo vhodné doplnit detailnější popis. Vzhledem k velkému rozsahu práce a její kvalitě se však jedná jen o drobnosti. Práci proto hodnotím velmi kladně.</p> <p>Otázka: Můžete stručně popsat, jak je vyřešeno napojení řízení pohybu na systém pro rozpoznávání polohy míčku?</p>					
Splnění bodů zadání		<input checked="" type="checkbox"/> úplně	<input type="checkbox"/> částečně	<input type="checkbox"/> nesplněno	
Doporučení práce k obhajobě			<input checked="" type="checkbox"/> ano	<input type="checkbox"/> ne	
Celkové hodnocení práce		<input checked="" type="checkbox"/> výborně	<input type="checkbox"/> velmi dobře	<input type="checkbox"/> dobře	<input type="checkbox"/> nevyhověl
Jméno, příjmení, titul oponenta BP: Radek, Škarda, Ing., Ph.D.					
Pracoviště oponenta BP: NTIS					

11.6.2020

Datum

Podpis