

# HODNOCENÍ BAKALÁŘSKÉ PRÁCE

Vedoucí BP

Jméno bakaláře: Tomáš Hrubý

Garantující katedra: KKY

Název bakalářské práce: Analýza dynamických objektů v úloze simultánní lokalizace a mapování

	Předmět hodnocení	Nadprůměrné	Průměrné	Podprůměrné
1	Jazyková a grafická úprava	<input type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
2	Samostatnost zpracování tématu BP	<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 type="checkbox"/>	<input checked="" 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:

Student Tomáš Hrubý se ve své bakalářské práci věnuje přístupu k dynamickým objektům v rámci úlohy simultánní lokalizace a mapování. V rámci práce vytvořil systém řešící úlohu semantické vizuální lokalizace a mapování postavený na state of the art přístupech, který obohatil o vlastní modul řešící vymazání (respektive nepřidání) dynamických objektů z vytvářené mapy. Student v rámci zpracování praktické části bakalářské práce pracoval samostatně a přišel s řadou zajímavých nápadů jako například vyměnění neuronové sítě pro segmentaci instancí objektů ve scéně, která přinesla zvýšení rychlosti systému a tím jeho přiblížení k využití na mobilní robotické platformě.

Z hlediska textu bakalářské práce je práce dobře členěna a jsou z ní patrné cíle, které student v rámci řešení splnil. Práce ovšem obsahuje množství překlepů a několik ne úplně jasných formulací, které by bylo možné dalším čtením opravit. Nejedná se nicméně o závažné prohřešky a práce jako celek působí uceleně. Proto práci doporučuji k obhajobě a hodnotím Výborně.

Doplňující otázky:

- V sekci Možného vylepšení uvádíte přístup YolactEdge pro semantickou segmentaci instancí objektů ve scéně. Toto vylepšení by mohlo dále zrychlit celý systém. Můžete uvést dva aspekty, díky kterým k onomu zrychlení dochází?

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 vedoucího BP: Ing. Petr Neduchal				
Pracoviště vedoucího BP: KKY				

7.6.2021

Datum



Podpis