

HODNOCENÍ DIPLOMOVÉ PRÁCE

Vedoucí DP

Jméno diplomanta: Tomáš Popule

Garantující katedra: KKY

Název diplomové práce: Řízení pohybu víceosých robotických manipulátorů

	Předmět hodnocení	Nadprůměrné	Průměrné	Podprůměrné	
1	Jazyková a grafická úprava	<input type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	
2	Samostatnost zpracování tématu DP	<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: Diplomová práce se zabývá metodami řízení pohybu víceosých mechatronických systémů a jejich aplikací na problém řízení průmyslového robotického manipulátoru. Autor se musel seznámit s velkým množstvím teoretických metod při řešení dílčích úloh odvození kinematického a dynamického modelu, parametrické identifikace a vlastního návrhu regulace. Těžiště práce spočívá především v detailní analýze a srovnání použitých metod z hlediska robustnosti demonstrované na velkém množství simulačních experimentů. Autor pracoval samostatně a poznatky získané ze studijních materiálů úspěšně aplikoval při řešení zadaného problému. Práce je na vysoké úrovni po obsahové i formální stránce. Otázky: 1. Použitá struktura dynamického modelu uvažuje soustavu dokonale tuhých těles v kinematickém řetězci. Je možné tento model modifikovat pro zachycení pružnosti ramen nebo kloubů manipulátoru ? 2. V čem je výhoda použití budícího signálu ve tvaru vážené sumy harmonických funkcí při identifikačním experimentu ?					
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 DP: Martin Goubej, Ing.					
Pracoviště vedoucího DP: KKY					

31.5.2013

Datum


Podpis