

## Hodnocení vedoucího bakalářské práce

Autor: Jan Daněk

**Název: Uživatelský manuál (soubor řešených úloh) pro předmět ROBOTI**

Posudek vypracoval vedoucí bakalářské práce: Ing. Martin Hlinovský, Ph.D.

Pracoviště: Katedra řídicí techniky K13135

Cílem bakalářské práce Jana Daňka s názvem „**Uživatelský manuál (soubor řešených úloh) pro předmět ROBOTI**“ bylo připravit soubor řešených úloh v různých programovacích jazycích (NXT-G, NXC a případně Python) pro předmět Roboti, který je povinným předmětem v prvním semestru bakalářského programu Kybernetika a robotika.

V prvních dvou kapitolách nám student představil stavebnici LEGO Mindstorms NXT a seznámil nás se základními programovacími prostředky, které je možné využít. V zadání bakalářské práce bylo ve třetím bodě prozkoumat popřípadě možnost použití jazyka Python. Ukázalo se, že je možné využít programovací jazyk PyNXC a vysvětlením možností jeho použití došlo k nárůstu počtu stran bakalářské práce nad běžný počet. Využití programovacího jazyka PyNXC nebylo doposud nikde podrobně publikováno a v této bakalářské práci je velice podrobně popsán způsob jeho využití. Ve třetí kapitole se student podrobně věnuje řešení pěti různorodých úloh (včetně jejich zadání, rozboru problému, konstrukci robotů a programování). V posledních třech kapitolách autor zdůraznil problémy, na které narazil při přípravě sborníku úloh a popsal vlastní úpravy nedokonalostí a opravu chyb kompilátoru jazyka PyNCX do NXC.

Rád bych zdůraznil, že Jan Daněk pracoval na bakalářské práci samostatně, při pravidelných konzultacích jsme řešili problémy, které se objevily. Přestože jsem se od začátku snažil korigovat text bakalářské práce s cílem zredukovat nepodstatné informace v ní, nepovedlo se mi to podle mých představ a bakalářská práce obsahuje více stran než je obvyklé.

Závěrem konstatuji, že byly splněny beze zbytku všechny body zadání bakalářské práce a navrhuji hodnotit bakalářskou práci klasifikačním stupněm ECTS A (VÝBORNĚ).

V Praze 30.5.2022

Ing. Martin Hlinovský, Ph.D.