

I. OSOBNÍ A STUDIJNÍ ÚDAJE

Příjmení: **Đuračka** Jméno: **Petr** Osobní číslo: **487462**
Fakulta: **Fakulta biomedicínského inženýrství**
Studijní program: **Civilní nouzové plánování**
Název práce: **Elektromobilita ve složkách IZS**

II. HODNOCENÍ DIPLOMOVÉ PRÁCE

Kritéria hodnocení práce		Počet bodů
1.	Přístup studenta k řešení úkolu (přípravenost, iniciativa, pracovní morálka a samostatnost studenta). (0 - 30)*	30
2.	Způsob a úroveň zpracování úkolu. (0 - 20)*	15
3.	Formální náležitosti a úprava obsahu diplomové práce (úroveň psaní, označení struktury textu, grafy, tabulky, citace v textu, seznam použité literatury apod.). (0 - 10 bodů)*	8
4.	Rozsah realizačních prací, aplikovaných vědomostí a znalostí, úroveň metodologického zpracování a závěrů práce. (0 - 40 bodů)*	30
5.	Celkový počet bodů	83

* Slovní hodnocení uveďte v komentáři.

III. NÁVRH OTÁZEK K OBHAJOBĚ

1. Jakou doporučujete zvolit strategii složkám IZS v oblasti využívání vozidel s alternativními pohony?

2.

3.

IV. CELKOVÉ HODNOCENÍ ÚROVNĚ VYPRACOVÁNÍ DIPLOMOVÉ PRÁCE

Hodnocení**:	A (výborně)	B (velmi dobře)	C (dobře)	D (uspokojivě)	E (dostatečně)	F (nedostatečně)
Počet bodů:	100 - 90	89 - 80	79 - 70	69 - 60	59 - 50	< 50
	<input type="checkbox"/>	X	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>

** v případě hodnocení F (nedostatečně) uveďte podrobný komentář

Diplomovou práci hodnotím výše uvedeným klasifikačním stupněm a doporučuji/~~nedoporučuji~~ k obhajobě.

V. KOMENTÁŘ

Student postupoval samostatně. K řešené problematice přistupoval zodpovědně se zájmem o tematiku. Zpracování měl student ztížené obtížnou dostupností dat o elektromobilitě v subjektech působících v rámci IZS. Jako diskutabilní spatřuji pojetí použité SWOT analýzy, kde jsme se se studentem neshodli na jejím pojetí. Diplomová práce splňuje parametry magisterské úrovně.

Jméno a příjmení: Ing. Oldřich Volf, Ph.D.
Organizace: HZS Karlovarského kraje
Kontaktní adresa: Závodní 205, Karlovy Vary 360 06

Podpis:

Datum: