

SW řídicích jednotek kamerového pozičního systému určeného pro sledování cílů

Diplomová práce pana Koudelky se věnuje návrhu a realizaci SW pro řídicí jednotku kamerového systému určeného pro sledování a určování pozice cílů. Daná diplomová práce vycházela z projektového zadání a její cíle i tomuto faktu odpovídaly. Diplomát se aktivně podílel na řešení tohoto projektu a to i nad rámec svých povinností. K práci studenta nemám žádné výhrady, neboť ke všemu přistupoval zodpovědně a aktivně a skutečnost, že hardware funguje a systém provádí požadované funkce, je převážně jeho zásluhou. Student prováděl celou řadu experimentů na daném kamerovém systému, které umožnily kompletní jeho verifikaci, což rovněž kladně hodnotím. Student v komponentě VVVS má dva záznamy:

- Šipoš, M. - Bílý, M. - Koudelka, L. - Šimánek, J. - Alam, M. - et al.: Development of Inertial Navigation Systems. In Proceedings of 2014 PEGASUS-AIAA Student Conference. Prague: CTU, 2014, ISBN 978-80-01-05459-8.
- Koudelka, L. - Roháč, J. - Šipoš, M.: SD logger dat ze sběrnice CAN a RS232. [Funkční vzorek]. 2014..

I když hardwarové celky byly studentovi ve většině případů dodány, jeho prací bylo je oživit a zajistit patřičnou funkcionalitu a v tomto bodě podle mého plně splnil zadání. V diplomové práci ne však úplně pro nezasvěceného čtenáře věnoval pozornost popisu hardwarové podoby kamerového systému, což znesnadňuje vytvoření si představy o dílčích vazbách mezi funkčními bloky.

Bez ohledu na tuto jednu drobnou výtku jsem byl a stále jsem se studentovou prací spokojen a velmi si cením jeho kladného přístupu k činnostem, které v rámci diplomové práce a daného projektu vykonával. Chtěl bych dále státní komisi požádat o případné zvážení navrhnout danou práci na cenu děkana FEL.

Ze všech výše uvedených důvodů diplomovou práci pana Bc. Koudelky doporučuji k obhajobě, nemám k ní žádné připomínky a navrhuji práci klasifikovat dle ECTS stupněm

A (výborně).

V Praze 15.1.2015

Doc. Ing. Jan Roháč, Ph.D.