

Posudek bakalářské práce

Student: David Kubeša

Téma: Collision Avoidance on General Road Network

Posudek vypracoval oponent práce: Ing. Karel Košnar Ph.D.

Práce se zabývá bezkolizním reaktivním řízením autonomních vozidel s využitím multi-agentního přístupu. Po formální stránce je práce v pořádku. Pouze bych měl připomínky k sazbě v kapitole popisující experimenty, kde většina stránek je využita pouze z poloviny. Snižuje to přehlednost a čtivost textu. Jinak je práce psána v anglickém jazyce, čtivě a srozumitelně bez gramatických chyb. Popisky obrázků by mohly být stručnější a hodnocení zobrazovaných skutečností nechat do textu. Extrémním případem je popis obrázku 7.2, kam se zřejmě omylem dostal celý odstavec textu.

Po obsahové stránce je práce na vysoké úrovni. Jediná výtká směřuje k nepřítomnosti podrobnějšího popisu současného stavu poznání (state of the art). Popis použité metody a navrženého rozšíření je dostatečně podrobně a srozumitelně popsán. Provedené experimenty ukazují možnosti a limity navržené metody.

Otázky k obhajobě:

- Obrázek 7.8 vykazuje zajímavý překmit hodnoty počtu aut ve scénáři. Dokážete vysvětlit, čím je tento překmit způsoben?

Práce splnila všechny body zadání a přes výše zmíněné připomínky doporučuji hodnotit stupněm

A výborně

Praha 2. 6. 2015

.....
Ing. Karel Košnar Ph.D.