

I. IDENTIFIKAČNÍ ÚDAJE

Název práce:	Propojení senzoru Kinect na průmyslového robota
Jméno autora:	Lukáš Dastych
Typ práce:	bakalářská
Fakulta/ústav:	Fakulta elektrotechnická (FEL)
Katedra/ústav:	Katedra řídicí techniky
Vedoucí práce:	Ing. Pavel Burget, PhD.
Pracoviště vedoucího práce:	Katedra řídicí techniky

II. HODNOCENÍ JEDNOTLIVÝCH KRITÉRIÍ

Zadání	náročnější
<i>Hodnocení náročnosti zadání závěrečné práce.</i>	
Práce vyžadovala, aby se student seznámil s celou řadou nových oblastí jako programování průmyslového robota nebo programování PLC. Některé informace byly těžko dohledatelné a student musel hodně experimentovat, aby našel správný postup řešení.	

Splnění zadání	splněno
<i>Posuďte, zda předložená závěrečná práce splňuje zadání. V komentáři případně uveďte body zadání, které nebyly zcela splněny, nebo zda je práce oproti zadání rozšířena. Nebylo-li zadání zcela splněno, pokuste se posoudit závažnost, dopady a případně i příčiny jednotlivých nedostatků.</i>	
Zadání bylo splněno bez výhrad.	

Aktivita a samostatnost při zpracování práce	A - výborně
<i>Posuďte, zda byl student během řešení aktivní, zda dodržoval dohodnuté termíny, jestli své řešení průběžně konzultoval a zda byl na konzultace dostatečně připraven. Posuďte schopnost studenta samostatně tvůrčí práce.</i>	
Pan Dastych byl velice aktivní. Pracoval samostatně, rozvrhнул si práci rovnoměrně na celý semestr a postupoval podle harmonogramu. Pravidelně konzultoval postup, v případě komplikací sám přicházel s řešením. Práci dokončil s předstihem, aby zbyl čas na závěrečné korektury.	

Odborná úroveň	A - výborně
<i>Posuďte úroveň odbornosti závěrečné práce, využití znalostí získaných studiem a z odborné literatury, využití podkladů a dat získaných z praxe.</i>	
Práce vyžadovala znalosti z řady oblastí, a to programování aplikací na PC, programování průmyslového robota, programování PLC, komunikace. Většinu potřebných informací si musel student vyhledat z firemní dokumentace nebo prohledáváním různých diskuzních fór na Internetu. Některé části zadání byly těžko řešitelné, ale panu Dastychovi se podařilo najít správný způsob a k řešení dojít. Šlo především o komunikaci mezi PC a robotem, kdy nebylo zpočátku zcela zřejmé, jak realizovat přenos dat, aby bylo možné ovlivňovat chování robota, a dále také o zpracování pohybových dat ze senzoru Kinect tak, aby bylo možné generovat příkazy pro robota, aby mohl vykonávat plynulý pohyb.	

Formální a jazyková úroveň, rozsah práce	A - výborně
<i>Posuďte správnost používání formálních zápisů obsažených v práci. Posuďte typografickou a jazykovou stránku.</i>	
Práce je zpracována pečlivě, graficky atraktivně a správně i po jazykové stránce.	

Výběr zdrojů, korektnost citací	A - výborně
<i>Vyjádřete se k aktivitě studenta při získávání a využívání studijních materiálů k řešení závěrečné práce. Charakterizujte výběr pramenů. Posuďte, zda student využil všechny relevantní zdroje. Ověřte, zda jsou všechny převzaté prvky řádně odlišeny od vlastních výsledků a úvah, zda nedošlo k porušení citační etiky a zda jsou bibliografické citace úplné a v souladu s citačními zvyklostmi a normami.</i>	
Student aktivně vyhledával zdroje informací a pracoval s nimi tak, aby našel vhodné řešení problému.	

Další komentáře a hodnocení

Vyjádřete se k úrovni dosažených hlavních výsledků závěrečné práce, např. k úrovni teoretických výsledků, nebo k úrovni a funkčnosti technického nebo programového vytvořeného řešení, publikačním výstupům, experimentální zručnosti apod.

Výsledná aplikace robota s připojeným senzorem Kinect je funkční a atraktivní. Panu Dastychovi se podařilo překonat všechny překážky a díky systematickému a důslednému přístupu splnit všechny body zadání.

III. CELKOVÉ HODNOCENÍ A NÁVRH KLASIFIKACE

Shrňte aspekty závěrečné práce, které nejvíce ovlivnily Vaše celkové hodnocení.

Předloženou závěrečnou práci hodnotím klasifikačním stupněm **A - výborně**.

Datum: 14.6.2016

Podpis: