

I. IDENTIFIKAČNÍ ÚDAJE

Název práce:	Identification, detection and parameter estimation of physical movement events measured by multi-senson network
Jméno autora:	Filip Bobuski
Typ práce:	bakalářská
Fakulta/ústav:	Fakulta elektrotechnická (FEL)
Katedra/ústav:	katedra radioelektroniky
Vedoucí práce:	prof. Ing. Jan Sýkora, CSc.
Pracoviště vedoucího práce:	katedra radioelektroniky

II. HODNOCENÍ JEDNOTLIVÝCH KRITÉRIÍ

Zadání	náročnější
<i>Hodnocení náročnosti zadání závěrečné práce.</i>	
Zadání vyžadovalo znalosti teorie estimace parametrů a rovněž mělo významnou konstrukční HW část.	

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 je splněno. Logicky větší důraz kladl student na identifikaci a ověření observačního modelu. Vlastní použité estimátory by jistě mohly být komplikovanější, konkrétně zahrnutím komplikovanějších dynamických modelů. Tím by už tak poměrně obsáhlá práce ještě nabyla na objemu. Komplikovanější dynamické modely jistě student použije v navazujících projektech-pracích.	

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>	
Student byl velmi aktivní, často chodil na konzultace a práci ihned od zadání věnoval velké množství času.	

Odborná úroveň	B - velmi dobře
<i>Posuďte úroveň odbornosti závěrečné práce, využití znalostí získaných studiem a z odborné literatury, využití podkladů a dat získaných z praxe.</i>	
Práce věnovaná nalezení observačních modelů je velmi hezká a vcelku velmi úplně zpracována. Estimátory samotné jsou spíše jednodušší (bodová observace, nebo velmi jednoduchý dynamický model). Estimátor pohybu je přirozeně kompositním estimátorem s řadou vzájemně svázaných stupňů volnosti. Student tento problém většinou řešil manuální kalibrací (např. offsety sensorů).	

Formální a jazyková úroveň, rozsah práce	A - výborně
<i>Posuďte správnost používání formálních zápisů obsažených v práci. Posuďte typografickou a jazykovou stránku.</i>	

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>	

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.

III. CELKOVÉ HODNOCENÍ A NÁVRH KLASIFIKACE

Jedná se celkově o velmi kvalitní práci, ve které je teoretický návrh estimátorů, dotažen až do podoby funkční HW realizace.

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

Datum: 8.6.2018

Podpis: