

Posudek oponenta bakalářské práce “Rozpoznávání gest člověka pro ovládání robotu”

Autor práce: Michel Jabali

Oponent: Tomáš Krajník

30. května 2019

Cílem předložené práce je integrace a verifikace systému rozpoznávání gest pro ovládání mobilního robotu. Student měl provést rešerši dostupných metod, zkombinovat je a výsledek otestovat v praktických experimentech.

Text práce působí fragmentovaným a nedokončeným dojmem a rozsah jednotlivých kapitol není v souladu se zadáním. Rešerše metod pro rozpoznávání gest v deseti větách představuje tři nejznámější systémy a z nich volí nejvhodnější systém (openCV) nikoliv na základě očekávaného výkonu, ale preference programovacího jazyka. Rešerše dále obsahuje popis dvou metod (detekce obličeje a dlaně), které jsou v rámci openCV udávány jako demonstrační příklady. Jiné metody nejsou posuzovány – seznam prostudované literatury se tedy skládá pouze z webových materiálů bez odkazu na jedinou metodu dokumentující aktuální stav této problematiky.

V dalších dvou kapitolách student popisuje implementaci metody pro rozpoznávání dlaně, která principem a implementací těsně sleduje výukový materiál uvedený v prvním odkazu práce. Z těchto kapitol není zcela jasné, zda a jak se implementace studenta od tohoto materiálu odchyluje.

Verifikace systému, která měla být provedena při praktických experimentech, je realizována pomocí černé rukavice proti bílému pozadí.

Práce tak působí dojmem, že student, znalý jazyka Java, vyzkoušel jeden veřejně dostupný tutoriál a rozšířil jeho popis o praktické aspekty použití openCV. Podle zadání měly být jádrem práce rešerše a praktické experimenty. Tyto kapitoly se svým rozsahem blíží dvěma normostranám textu a obsahují závažné nedostatky, patrné především ze seznamu použité literatury a způsobu dokumentace experimentů.

Vzhledem k uvedeným nedostatkům navrhuji práci klasifikovat známkou

F - nedostatečně.

Montreal, dne
30/05/2019

Tomáš Krajník