

I. IDENTIFIKAČNÍ ÚDAJE

Název práce:	Interface iOS for control of unmanned helicopter in ROS
Jméno autora:	Filip Bulander
Typ práce:	bakalářská
Fakulta/ústav:	Fakulta elektrotechnická (FEL)
Katedra/ústav:	Katedra řídicí techniky
Oponent práce:	Ing. Michal Zajačik
Pracoviště oponenta práce:	Katedra počítačů ČVUT

II. HODNOCENÍ JEDNOTLIVÝCH KRITÉRIÍ

Zadání	lehčí
<i>Hodnocení náročnosti zadání závěrečné práce.</i>	
Jedná se o lehčí zadání, které si klade za úkol vyvinout uživatelské rozhraní pro mobilní telefon s iOS pro ovládání helikoptéry vybavené robotickým operačním systémem ROS ve venkovním prostředí a uvnitř budov pro inspekční úlohy. Moduly ROSu a samotné algoritmy ovládání byly vyvinuty v laboratoři Multi-robotických systémů a nejsou předmětem zadání této práce. Ovládání pomocí vyvinutého uživatelského rozhraní mělo být otestováno v simulaci a na reálném stroji.	

Splnění zadání	splněno s většími výhradami
<i>Posudte, 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>	
Bohužel musím konstatovat částečné nesplnění následujících bodů zadání:	
2. Design and implement an iOS application for basic UAV control by iPhones (joystick, setting GPS points, displaying a UAV telemetry - position estimation, battery status, data from selected onboard sensors) – Chybí jakákoli informace o stavu baterie UAV či údaje z dalších senzorů. Chybí zobrazení trajektorie UAV přímo v aplikaci. Ovládání pomocí joysticku sice bylo naimplementováno, ale kvůli údajné pomalosti SSH spojení není v současném stavu implementace použitelné. Tato latence není v práci podložena daty a analyzována. Nepoužitelnost tudíž není v práci řádně odůvodněna.	
3. Verify the application in Gazebo and with a real platform in outdoor conditions. – Experimenty se zadáváním bodů trajektorie na Google mapách byly provedeny pouze na reálném UAV, chybí testování v simulaci Gazebo.	
4. Design and implement an iOS application to setup and control an inspection/monitoring task. A user submits a sequence of points of snapshots and camera orientations in these points and the application returns a collision-free path in a known map. The user can edit the obtained path and confirm its execution. - Vyvinutá aplikace umožňuje vizualizaci 3D pointcloudu reprezentujícího vnitřek budovy ve 2D vrstvách při pohledu shora pro snazší orientaci. V těchto vrstvách uživatel může manuálně zadat body trajektorie pro UAV, stejně jako v Google maps pro venkovní nasazení. Nicméně student vůbec neřeší ani nediskutuje orientaci UAV, kamery a výpočet trajektorie pro snímání záběrů z dronu a vyhýbání se překážkám.	
5. To verify the inspection/monitoring application in Gazebo in scenarios of warehouse monitoring and inspection of historical buildings [3,4]. To verify the application with a real platform in outdoor conditions. - Tento bod práce nebyl podle kapitoly Experiments vůbec realizován. Ani v simulaci, ani na reálném UAV.	

Zvolený postup řešení	správný
<i>Posudte, zda student zvolil správný postup nebo metody řešení.</i>	
Zvolený postup prací byl správný, student se cestou musel potýkat s řadou mnohdy zbytečných potíží. Některé se mu povedlo vyřešit, některé byly nad jeho síly (Virtualizace, SSH spojení atd.)	

Odborná úroveň

E - dostatečně

Posudte úroveň odbornosti závěrečné práce, využití znalostí získaných studiem a z odborné literatury, využití podkladů a dat získaných z praxe.

Student prokázal obstojnou orientaci v ekosystému vývoje aplikací pro iOS, který byl srozumitelně popsán. Student prokázal znalost a orientaci v programových modulech, které dokázal vhodným způsobem napojit do funkčního celku. Bohužel je z práce zřejmé, že orientace v dalších částech problematiky, zejména v ROSu, Gazebu a bezpilotních prostředcích obecně byla na nižší úrovni.

Diskuse použitých postupů, vlastních činností studenta, problémů a zejména experimentů není dostatečná. Postrádám například:

- Technický popis způsobu SSH spojení, popis problémů a postup jejich řešení
- Grafické výstupy dokládající správnou funkci ovládacího rozhraní, zejména pro indoor operace, tedy např. přecházení mezi jednotlivými vrstvami pointcloudu a ovládání UAV během inspekce
- Popis vlastní implementační činnosti. Z práce není zřejmé kolik úsilí tomu student věnoval a kolik kódu je pouhé přepoužití knihoven.
- Výstupy s daty a širší diskuse provedených experimentů a jejich průběhu. Není zřejmé jakou měrou se na nich student sám podílel a jak vlastně probíhaly
- Popis a širší diskuse důvodů selhání u nerealizované simulační části zadání.

V práci se nachází některé drobné faktické chyby. Některé chyby mají ovšem přímý vliv na kvalitu práce:

- Neobhájená latence SSH spojení
- Studentem navržený algoritmus pro redukci počtu bodů pointcloudu vždy smaže několik prvních bodů které dostane na vstup. Je tedy zřejmé, že funguje jen díky velkému počtu bodů pointcloudu.
- Trajektorie na screenshotech z aplikace a z telemetrie reálného UAV si neodpovídají. Nemají tedy vypovídající hodnotu o správné funkci.

Některé partie práce jsou nadbytečné, protože do výsledného řešení nebyly zahrnuty a nejsou ani předmětem zadání:

- Poměrně obsáhlé porovnání iOS vs Android

Daná problematika by zasloužila jisté partie více rozvést a popsat. Jedná se zejména o:

- Popis samotného dronu, senzorů, zpracování dat na palubě
- Popis Robotického Operačního Systému ROS
- Popis využívaného rozhraní ROSu pro ovládání dronu
- Popis funkcí ROSovského balíku UAV_core vyvinutého skupinou Multirobotických systémů
- Popis tvorby a výsledné podoby ovládacích příkazů UAV

Formální a jazyková úroveň, rozsah práce

C - dobře

Posudte správnost používání formálních zápisů obsažených v práci. Posudte typografickou a jazykovou stránku.

Po formální stránce práce splňuje všechny náležitosti. Obsahuje abstrakt, závěr a je vhodně členěná do kapitol.

Práce je psaná v anglickém jazyce. Zřídka se stane, že některé věty mají špatný slovosled, někdy obsahují nadbytečné slovo. Nicméně práce jako celek je psaná srozumitelným jazykem.

Rozsah práce je spíše menší, student napsal nezbytné minimum. Kapitola 1 a 2 obsahují totožný popis ROSu, Swiftu atd, kapitola 2 je tedy nadbytečná.

Výběr zdrojů, korektnost citací

B - velmi dobře

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.

Student vybral relevantní zdroje, většinou webové, které s výjimkou quick sort algoritmu vždy naprosto korektně citoval.

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.

Student použil obrázky menšího formátu, který snižuje přehlednost práce.

III. CELKOVÉ HODNOCENÍ, OTÁZKY K OBHAJOBĚ, NÁVRH KLASIFIKACE

Shrňte aspekty závěrečné práce, které nejvíce ovlivnily Vaše celkové hodnocení. Uveďte případné otázky, které by měl student zodpovědět při obhajobě závěrečné práce před komisí.

Předložená práce splňuje všechny náležitosti po formální stránce. Musím bohužel konstatovat, že aspekty jako spolehlivost a vlastní funkcionality aplikace a celého ROSovského ovládacího systému bohužel nebyly řádně popsány. Nebyly ani řádně otestovány v simulačním prostředí, jak bylo požadováno. Úloha inspekce vnitřních prostor budov nebyla vyřešena ve smyslu zadání práce a nebyla otestována ani v simulaci, ani na reálném UAV. Práce se soustředí téměř výhradně na venkovní experiment, navíc s velmi omezenými a nedostatečně diskutovanými výstupy. Práce tudíž do určité míry nespĺňuje body 2-4 zadání. Bod 5 nespĺňuje vůbec.

Student nicméně prokázal schopnost samostatné práce, prokázal svou znalost softwarového vývoje pro iOS, prokázal schopnost vyhledat a korektně pracovat se zdroji. Student vyvinul značnou snahu orientovat se v obsáhlé problematice. Ačkoli nespĺnil jistou část zadání, výstupem práce je částečně využitelná funkční aplikace a proto doporučuji tuto práci k obhajobě.

Předloženou závěrečnou práci hodnotím klasifikačním stupněm **D** - uspokojivě.

Navrhuji položit při obhajobě tyto otázky:

1. Je pro komunikaci s UAV použit nějaký komunikační protokol? Jak probíhá komunikace?
2. Jakým způsobem je řešena optimalizace trajektorie UAV s ohledem na požadavky získání fotografií a vyhýbání se překážkám?

Datum: **07/06/2019**

Podpis: