

Posudek vedoucího na bakalářskou práci

Patrika Kováře

s názvem **Optimalizace trajektorie manipulátoru**

Téma práce si student zvolil na základě potřeb firmy, ve které při studiu pracuje na částečný úvazek. Systém optimalizace trajektorie při pohybu robota je aktuální téma, zejména v dnešní době, kdy je třeba spořit energii. Stejně tak je důležitým faktorem i zkrácení doby při manipulaci. Optimalizace celého procesu je tak dobrou volbou k nalezení ideální trajektorie.

Student k práci od začátku přistupoval velice aktivně a s nadšením. Pravidelně se účastnil schůzek, plnil zadané úkoly a byl velice samostatný a iniciativní. Téma považuji za náročnější, jelikož student musel nastudovat větší množství látky, která není náplní základního studia. Pro čerpání znalostí pracoval také s cizojazyčně psanými články, které aktivně vyhledal.

Bakalářská práce pana Patrika Kováře splňuje požadavky kladené na bakalářskou práci a pokrývá stanovené zadání.

Práci doporučuji k obhajobě a navrhuji její hodnocení známkou **A – výborně**.

V Praze dne 22. června 2019

.....
Jan Zavřel
ČVUT v Praze, Fakulta strojní
Ústav mechaniky, biomechaniky a mechatroniky
Odbor mechaniky a mechatroniky