

## Posudek vedoucího bakalářské práce

Jméno studenta: **Martin Jarolímek**  
Název práce: Teleoperace mobilního robotu  
Vedoucí práce: Ing. Jan Chudoba, K13133, Karlovo nám. 13, Praha

Úkolem studenta bylo implementovat teleoperátorské rozhraní malého mobilního robotu pro dostupná komerční mobilní zařízení, jako jsou telefony nebo tablety. Pro účely demonstrace měl navrhnout a zkonstruovat mobilní platformu vybavenou kamerou a dalšími senzory.

Pozitivně hodnotím, že si student téma práce navrhl sám. Při realizaci práce postupoval velmi samostatně. Mobilní platformu navrhl z běžně dostupných komponent tak, aby realizace její konstrukce nevyžadovala zbytečně mnoho času, který byl potřebný pro implementaci softwarových částí systému – řídicího programu robotu a aplikace teleoperátorského rozhraní. Pro teleoperátorské rozhraní zvolil zařízení s operačním systémem Android, výběr platformy v práci zdůvodnil.

Písemná část práce má strukturu, úpravu i rozsah odpovídající požadavkům. Text práce je čitelný a srozumitelný, v úvodech kapitol bych však vytkl ne-příliš odborný styl některých formulací. Z věcného hlediska je popis konstrukce robotu i návrhu softwarových aplikací v pořádku. Ocenil bych však hlubší zpracování závěru práce s vyhodnocením funkčnosti a parametrů implementovaného řešení.

Student navrhl a implementoval vše podle zadání práce a funkci svého řešení úspěšně demonstroval. Jeho práce poslouží jako vzorový příklad pro budoucí aplikace pro vzdálené ovládání mobilních robotů prostřednictvím populárních komerčních zařízení s operačním systémem Android. Práci proto doporučuji k obhajobě a navrhuji její hodnocení stupněm

**B – velmi dobře.**

V Praze 16.1.2015

Jan Chudoba