I. IDENTIFIKAČNÍ ÚDAJE

Název práce:	**Řízení pohybu humanoidního robota**
Jméno autora:	**Vojtěch Janů**
Typ práce:	bakalářská
Fakulta/ústav:	Fakulta elektrotechnická
Katedra/ústav:	Katedra kybernetiky
Oponent práce:	Ing. Šimon Fojtů
Pracoviště oponenta práce:	Centrum strojového vnímání, katedra kybernetiky, FEL, ČVUT

II. HODNOCENÍ JEDNOTLIVÝCH KRITÉRIÍ

Zadání **průměrně náročné**

Náročnost zadání bakalářské práce je přiměřená.

Splnění zadání **splněno s menšími výhradami**

Předložená bakalářská splňuje zadání. Student prozkoumal algoritmy řízení pohybu humanoidních robotů, implementoval řízení chůze na místě pro vybraného robota a optimalizoval řídicí algoritmus. Vzhledem k technickým problémům s instalací simulačního prostředí nebyl implementován algoritmus řízení chůze vpřed a stabilizace robota.

Zvolený postup řešení **správný**

Dle zadání student nejprve provedl rešerši algoritmů řízení chůze humanoidních robotů a podrobně prozkoumal dostupné modely robotů pro simulaci. Následně implementoval vybraný algoritmus a předvedl jeho funkčnost v simulátoru.

Odborná úroveň **A**

Bakalářská práce je na dobré úrovni. Student prokázal orientaci v problematice řízení a dokázal nastudovat potřebnou literaturu.

Formální a jazyková úroveň, rozsah práce **B**

Práce je psána v anglickém jazyce, úroveň angličtiny dobrá. Po typografické stránce je práce na velmi dobré úrovni. Rozsah textu a ilustrací je přiměřený.

Výběr zdrojů, korektnost citací **A**

V bakalářské práci je citováno poměrně velké množství časopiseckých a konferečních článků. Dále jsou uvedeny zdroje k dokumentaci robotů a nástrojů pro simulaci.

Další komentáře a hodnocení

III. CELKOVÉ HODNOCENÍ, OTÁZKY K OBHAJOBĚ, NÁVRH KLASIFIKACE

Bakalářská práce dobře popisuje postup řešení zadaného problému a přehledně prezentuje dosažené výsledky. Je škoda, že se nepodařilo implementovat celou chůzi se stabilizací.

Předloženou závěrečnou práci hodnotím klasifikačním stupněm **B - velmi dobře**

Datum: 3. 6. 2015 Podpis: