

**Posudek vedoucího bakalářské práce
posluchače Tomáše Volfa
ve studijním programu: Teoretický základ strojího inženýrství
na téma:
Inverzní dynamická úloha robotického ramena pro účely jeho řízení
metodou „Computed torques“**

Pan Tomáš Volf ve své bakalářské práci řešil problematiku modelů mechanismu robota pro účely implementace řízení metodou „Computed torques“. Použil program pro modelování poddajných robotických ramen implementovaný v prostředí Matlab-Simulink i své vlastní programy.

Zaměření tématu vzešlo z projektů řešených na školícím pracovišti. Vypracovaná bakalářská práce vhodně aplikuje metody výpočtové mechaniky, s nimiž se kolega Volf seznámil během svého bakalářského studia a zároveň si vyžádala i další doplnění znalostí z daného oboru. Z hlediska implementace do podoby potřebného modelu se jednalo o poměrně složitý problém, při němž student prokázal schopnost tvůrčí samostatné práce. Jisté problémy nastaly ke konci řešení bakalářské práce. Podařilo se je však překonat a práce byla úspěšně odevzdána.

Celkově konstatuji, že práce kolegy Tomáše Volfa svým rozsahem splňuje požadavky kladené na bakalářskou práci a plně pokrývá stanovené zadání. Práci proto doporučuji k obhajobě a navrhuji její hodnocení známkou B (**velmi dobře**).

V Praze dne 14.8. 2015

Vedoucí bakalářské práce
prof. Ing. Zbyněk Šika, Ph.D.