



posudek vedoucího práce

Název práce..... **Navigace robota pomocí
dálkoměrných senzorů**

Autor (včetně titulů)..... **Vít Šklebený**

Vedoucí práce (včetně titulů)..... **Ing. Petr Bureš Ph.D.**

Hodnotící hlediska a jejich klasifikace

Splnění požadavků a cílů práce..... A (výborně) ... 1,0

Samostatnost a vlastní iniciativa
při zpracování práce..... A (výborně) ... 1,0

Využívání znalostí získaných vlastním studiem
a z odborné literatury..... A (výborně) ... 1,0

Využívání podkladů a dat získaných z praxe..... A (výborně) ... 1,0

Odborná úroveň a přínos práce..... A (výborně) ... 1,0

Formální zpracování a úprava práce..... A (výborně) ... 1,0

Další připomínky k práci:

Cílem bakalářské práce bylo sestavit robota BoeBot, vybavit jej sensory pro měření vzdálenosti, pokusit se je nakalibrovat, vytvořit a implementovat algoritmus pro pohyb robota v bludišti. Na práci autora si cením hlavně svědomitého a precizního přístupu k testům s kalibrací pohybu robota, které byly časově velmi náročné a ne vždy vycházely dle očekávání. Kalibrace zahrnovala ne jen sestavování nových konstrukcí, ale také algoritmizaci a samotné naprogramování kalibrační úlohy, kdy autor využil jak programovacího jazyka robota tak i Matlabu. Navigační úloha, kde byly použity výstupy z kalibrace, zahrnovala i volný pohyb prstorem z místnosti do místnosti. Práce se zdroji byla kvalitní i když ji vzhledem k praktickému zaměření práce nebylo mnoho. Grafická i formální podoba je podle mne, stejně jako spolupráce autora s vedoucím v průběhu semestru, kvalitní.

Bakalářskou práci považuji za výrazně nadstandardní

Bakalářskou práci **doporučuji** k obhajobě.

Celková klasifikace práce..... A (výborně)

A handwritten signature in blue ink, appearing to be 'B. M. S.', is centered on a light green rectangular background.

.....
podpis vedoucího práce

V Praze dne..... 7. ledna 2015