

I. IDENTIFIKAČNÍ ÚDAJE

Název práce:	Identifikace 6-osého průmyslového robotu
Jméno autora:	Bc. Andrej Suslov
Typ práce:	diplomová
Fakulta/ústav:	Fakulta elektrotechnická (FEL)
Katedra/ústav:	Katedra řídicí techniky
Vedoucí práce:	Ing. Martin Ron
Pracoviště vedoucího práce:	Katedra řídicí techniky

II. HODNOCENÍ JEDNOTLIVÝCH KRITÉRIÍ

Zadání	průměrně náročné
<i>Hodnocení náročnosti zadání závěrečné práce.</i>	
Zadání klade nároky na znalosti z oblasti teorie dynamických systémů, odhadování a identifikace. Bylo zapotřebí prohloubení znalostí ve specifickém případě identifikace 6-osých průmyslových manipulátorů tak, aby se práce opírala o vědecké výsledky v této oblasti z poslední doby. Zároveň zadání vyžaduje i praktické ověření dosažených výsledků. Celkově hodnotím náročnost zadání jako středně náročné.	

Splnění zadání	splněno
<i>Posuďte, zda předložená závěrečná práce splňuje zadání. V komentáři případně uveďte body zadání, které nebyly zcela splněny, nebo zda je práce oproti zadání rozšířena. Nebylo-li zadání zcela splněno, pokuste se posoudit závažnost, dopady a případně i příčiny jednotlivých nedostatků.</i>	
Student splnil všechny body zadání.	

Aktivita a samostatnost při zpracování práce	B - velmi dobře
<i>Posuďte, zda byl student během řešení aktivní, zda dodržoval dohodnuté termíny, jestli své řešení průběžně konzultoval a zda byl na konzultace dostatečně připraven. Posuďte schopnost studenta samostatné tvůrčí práce.</i>	
Student byl v průběhu řešení práce velmi samostatný a v průběhu semestru stále posouval práci k vytyčenému cíli. Konzultace byly spíše minimální, ale ve výsledku se to nijak negativně nepromítlo do kvality práce.	

Odborná úroveň	A - výborně
<i>Posuďte úroveň odbornosti závěrečné práce, využití znalostí získaných studiem a z odborné literatury, využití podkladů a dat získaných z praxe.</i>	
Práce má dobrou odbornou úroveň. Student korektně aplikoval znalosti získané z odborné literatury a projevil i vlastní invenci při řešení některých dílčích problémů úkolu.	

Formální a jazyková úroveň, rozsah práce	A - výborně
<i>Posuďte správnost používání formálních zápisů obsažených v práci. Posuďte typografickou a jazykovou stránku.</i>	
Práce má dobrou formální i jazykovou úroveň.	

Výběr zdrojů, korektnost citací	B - velmi dobře
<i>Vyjážděte se k aktivitě studenta při získávání a využívání studijních materiálů k řešení závěrečné práce. Charakterizujte výběr pramenů. Posuďte, zda student využil všechny relevantní zdroje. Ověřte, zda jsou všechny převzaté prvky řádně odlišeny od vlastních výsledků a úvah, zda nedošlo k porušení citační etiky a zda jsou bibliografické citace úplné a v souladu s citačními zvyklostmi a normami.</i>	
Citace i převzaté obrázky jsou v textu používány s uvedením zdroje, odkud byly převzaty. Student aktivně a samostatně vyhledával odbornou literaturu k řešení tematické. V bibliografii jsou uvedené údaje dostatečné, ale některé by zasluhovaly rozšíření o více údajů.	

Další komentáře a hodnocení

Vyjádřete se k úrovni dosažených hlavních výsledků závěrečné práce, např. k úrovni teoretických výsledků, nebo k úrovni a funkčnosti technického nebo programového vytvořeného řešení, publikačním výstupům, experimentální zručnosti apod.

Vložte komentář (nepovinné hodnocení).

III. CELKOVÉ HODNOCENÍ A NÁVRH KLASIFIKACE

Shrňte aspekty závěrečné práce, které nejvíce ovlivnily Vaše celkové hodnocení.

Předložená práce zcela splňuje zadání, řešitel přistupoval k práci samostatně a úspěšně dosáhl výsledků adekvátních rozsahu zadání. Spolehlivá identifikace robotických manipulátorů je aktuální a rozvíjející se téma, kterého se řešitel chopil zodpovědně a svými výsledky přispěl k související vědecké práci Oddělení průmyslové automatizace na katedře řídicí techniky.

Předloženou závěrečnou práci hodnotím klasifikačním stupněm **A - výborně**.

Datum: 1.6.2017

Podpis: