

V Praze dne 19.6.2016

Posudek vedoucího bakalářské práce

Název práce: Jak pracuje robotický vysavač

Autor práce: Petr Seidel

Cílem bakalářské práce pana Petra Seidela bylo zpracovat rešerši o používaných senzorech a akčních členech používaných u robotických vysavačů. Hlavní zaměření bylo určeno zejména na senzory.

Autor samostatně provedl nejprve literární a poté patentovou rešerši. Zaměřil se zejména na senzory, pomocí kterých se vysavač orientuje v prostoru. Při zpracování vycházel i z domácího vysavače iRobot Roomba 563 Pet, který měl k dispozici. Práce obsahuje přehled nejpoužívanějších senzorů, jejich principů a umožňuje rychlou orientaci v problematice vnitřní navigace.

Při vypracování práce autor postupoval samostatně, pravidelně chodil na domluvené cca týdenní konzultace, zadané úkoly plnil.

Práci doporučuji k obhajobě a hodnotím stupněm „výborně - A“.

Doc. Ing. Martin Novák Ph.D.

Ústav přístrojové a řídicí techniky