

I. IDENTIFIKAČNÍ ÚDAJE

Název práce:	Návrh řízení pohybové osy pomocí předdefinovaných kinematických trajektorií
Jméno autora:	Jaroslav Běťák
Typ práce:	bakalářská
Fakulta/ústav:	Fakulta strojní (FS)
Katedra/ústav:	Ústav mechaniky, biomechaniky a mechatroniky
Oponent práce:	Zdeněk Neusser
Pracoviště oponenta práce:	ČVUT v Praze, Fakulta strojní

II. HODNOCENÍ JEDNOTLIVÝCH KRITÉRIÍ

Zadání	průměrně náročné
--------	------------------

Splnění zadání	splněno
----------------	---------

Zvolený postup řešení	správný
-----------------------	---------

Odborná úroveň	C - dobře
Autor zpracoval dobrou rešeršní část. V praktické části popsal detailně jednotlivé části programu, ale postrádám blokové schéma programu samotného, celkový pohled na něj. Autor také využívá bloky v Matlabu, které propojují počítač s použitým hardwarem, jeho nastavení a připojení není popsáno vůbec.	

Formální a jazyková úroveň, rozsah práce	A - výborně
--	-------------

Výběr zdrojů, korektnost citací	B - velmi dobře
Zdroje a citace jsou v pořádku až na informace praktické části – informace o Matlabu, měniči, řídicí jednotce a propojení s Matlabem jistě vyžadovalo načtení technických informací z datasheetů a manuálů, které nejsou citované a pro případného čtenáře budou potřebné pro rekonstrukci daného experimentu.	

III. CELKOVÉ HODNOCENÍ, OTÁZKY K OBHAJOBĚ, NÁVRH KLASIFIKACE

Práce je srozumitelně napsaná s kvalitní rešeršní částí, praktická část se víceméně věnuje popisu programu napsaného v Matlabu.

Dotazy k obhajobě:

1. Na straně 29 hovoříte o lineární interpolaci jako o polynomu 2. řádu, s tím nelze souhlasit. Jakého řádu by byl zmiňovaný kubický polynom?
2. Ověřoval jste dosaženou trajektorii koncového bodu pohonu vzhledem k nastavenému řízení?

Předloženou závěrečnou práci doporučuji k obhajobě a hodnotím klasifikačním stupněm **B - velmi dobře.**

Datum: 31.8.2017

Podpis: