Posudek vedoucího na bakalářskou práci

Jana Kuřiny

s názvem
Plánování trajektorie paralelního robota

Bakalář Jan Kuřina si zvolil téma, které se týká kinematiky paralelního robota a jeho řízení po plánované trajektorii. Cílem práce je navrhnout řízení výukového modelu paralelního robota.

Student přistupoval k práci aktivně, zúčastňoval se pravidelných schůzek a plnil úkoly ze zadání. Pro zpracování bakalářské práce použil jak znalosti nabyté v základním studiu, tak informace nastudované z cizích zdrojů. Pro dosažení výsledků použil vztahy pro přímou a inverzní kinematiku a ty aplikoval při řízení kinematické struktury na platformě Arduino Mega 2560.

Bakalářská práce pokrývá danou problematiku, je zpracována ve velké míře tak, jak bylo požadováno a splňuje vytyčené cíle. Oceňuji zprovoznění modelu robota s cílem procházet síť poloh a identifikovat objekty umístěné na desce robota. Na druhé straně je ale škoda, že bakalář více nerozvedl teoretickou část, či někdy podrobněji nepopsal použité postupy.

Závěrem konstatuji, že bakalářská práce Jana Kuřiny splňuje požadavky kladené na bakalářskou práci a pokrývá stanovené zadání.

Práci doporučuji k obhajobě a navrhuji její hodnocení známkou **B – velmi dobře**.

V Praze dne 30. 8. 2017 .....

Jan Zavřel