Posudek vedoucího bakalářské práce "Manipulátor pro přepravu vozidel"

Autor práce: Jiří povolný
Vedoucí: Tomáš Krajník

Cíle předložené bakalářská práce bylo navrhnout, sestavit a otestovat část modelu autonomního manipulátoru, který by byl schopen autonomně přemístit model osobního vozidla. Komponenta, která měla být sestavena, nemusela být schopna samostatného pohybu, ale měla umět uchopit a vyzvednout model automobilu do určité výšky.

Ačkoliv student začal práci řešit s dostatečným předstihem a měl k dispozici podrobný rozvrh prací, na projektu nepracoval průběžně ale nárazově, což mělo negativní vliv na výsledek práce. Vlastní text práce předložil koncem prosince, a text tak bylo možné konzultovat a vylepšit jen jednou pod značným časovým stresem.

Předložená práce tak neobsahuje neobsahuje rešerši aktuálního stavu problematiky ve světě, teoretický rozbor řešení, nebo experimentální ověření v dostatečném rozsahu. Místo toho se zaměřuje na aspekty postupu vlastní konstrukce a částečně dokumentuje hardwareové komponenty použité při konstrukci systému. Jazykovou úroveň práce snižuje množství gramatických chyb a překlepů. Mojí hlavní výtkou je, že výsledek práce nebude bez větších úprav integrovatelný do celku realizujícího celkovou zamýšlenou funkcionalitu. Hlavním důvodem výše uvedených nedostatků je podle mého názoru nedostatečný čas věnovaný tomuto projektu.

I přes uvedené nedostatky byl základní cíl práce, totiž ověření daného konceptu na modelu auta, částečně splněn. Student navíc dokázal, že dokáže realizovat elektromechanický systém a vytvořit k němu softwarovou komponentu, která tento systém ovládá. Práci navrhuji klasifikovat známkou

E - dostatečně.

V Rimahu, UAE, 25. ledna 2020 Tomáš Krajník, vedoucí práce