



POSUDEK VEDOUCÍHO DIPLOMOVÉ PRÁCE

Diplomant: **Iaroslav KOVALENKO**

Vedoucí diplomové práce: Ing. Michal Moučka, Ph.D.

Téma diplomové práce: Systém pro řízení pohybu angulárního robota

Hodnocení diplomové práce:	1	2	3	4
1. Volba vhodné metodiky	☒	☐	☐	☐
2. Splnění cílů práce	☒	☐	☐	☐
3. Odborný přínos práce	☒	☐	☐	☐
4. Logický postup při řešení práce	☒	☐	☐	☐
5. Členění textu	☒	☐	☐	☐
6. Využití odborné literatury	☒	☐	☐	☐
7. Srozumitelnost a jazyková úroveň	☐	☒	☐	☐
8. Grafická úroveň	☐	☒	☐	☐
9. Přesnost formulací	☐	☒	☐	☐
10. Celková úroveň zpracování	☐	☒	☐	☐
Hodnocení diplomové práce známkou	☒	☐	☐	☐

Otázky k obhajobě:

Další připomínky a vyjádření k diplomové práci (pokud nestačí vyjádření v tabulce):

Cíle práce uvedené v zadání diplomové práce byly splněny. Řízení polohy robota je funkční.

Diplomová práce je na dobré úrovni po stránce odborné. Kromě odborných znalostí diplomant prokázal vysokou manuální zručnost v průběhu návrhu a realizace elektronického obvodu. K práci mám jednu připomínku. Bylo by dobré pečlivěji zpracovat textovou část práce.

Doporučuji diplomovou práci k obhajobě s výsledkem **v ý b o r n ě**.

Liberec 3. 6. 2013


Ing. Michal Moučka, Ph.D.
vedoucí diplomové práce