



TECHNICKÁ UNIVERZITA V LIBERCI
Fakulta strojní

Katedra aplikované kybernetiky

Studijní rok: 2012 / 2013

OPONENTNÍ POSUDEK DIPLOMOVÉ PRÁCE

Diplomant: Iaroslav Kovalenko

Oponent diplomové práce: Ing. Tomáš Klečka

Téma diplomové práce: Systém pro řízení pohybu angulárního robota

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

Otázky k obhajobě:

1. V diplomové práci není popsán způsob jakým je robot řízen z nadřazeného PC. Můžete popsat jak jste ho realizoval?

2.

3.

Doporučuji diplomovou práci k obhajobě s výsledkem: **výborně**

Datum

3.6.2013

Podpis oponenta

