

Hodnocení navrhované vedoucím bakalářské práce: **velmi dobře**
Hodnocení navrhované oponentem bakalářské práce: **velmi dobře minus**

Průběh obhajoby bakalářské práce:**doc. Ing. Josef Chaloupka, Ph.D.**

Jakým způsobem je definován (programově) pohyb robotů v prostoru při jejich kooperaci?

Odpověď byla nedostatečná a poněkud zmatená.

Ing. Lenka Kosková Třísková, Ph.D.

Obrázky v práci nemají uvedený zdroj, vytvářel jste je sám?

Student zdroje uvádí v seznamu literatury, ne přímo u obrázků, svolení autorů k publikaci nemá.

Hodnocení: 3

Matematický model uvedený v aplikaci, užitý k navíjení, jste vytvářel sám, nebo jej přebíráte z jiných aplikací.

Student přebírá z různých zdrojů, ty ale v práci neuvádí. Původní je jen kombinace modelů ve výslednou aplikaci.

Hodnocení: 3

Komise:

předseda: doc. Ing. Josef Chaloupka, Ph.D.

místopředseda: prof. Ing. Ladislav Lukšan, DrSc.

Ing. Josef Chudoba, Ph.D.

Ing. Lenka Kosková Třísková, Ph.D.

Ing. Petr Mrázek, Ph.D.

tajemnice: Mgr. Zuzana Fenclová

Klasifikace: **dobře**

Datum obhajoby: **5. února 2020**

.....
podpis předsedy