

Průběh obhajoby závěrečné práce

Autor	Petr VOLENÍK			
Název práce	"Kamerové systémy v průmyslové robotice."			
Druh závěrečné práce	bakalářská	diplomová	disertační	rigorózní
Vedoucí práce	Ing. Marcel Horák, Ph.D.			
Známka vedoucího	- velmi dobře -			
Oponent	Ing. Vratislav Kořínek			
Známka oponenta	- velmi dobře -			
Členové komise	doc. Ing. Josef Dvořák, CSc. – předseda doc. Ing. Martin Bílek, Ph.D. prof. Ing. Iva Nová, CSc. doc. Ing. Dora Kroisová, Ph.D. doc. Ing. Ludvík Prášil, CSc. Ing. Milan Stejskal, CSc. doc. Ing. Jiří Vejvoda, CSc. Ing. Jozef Kaniok, Ph.D. – tajemník			
Datum obhajoby	25. 8. 2015			
Průběh obhajoby				
1) Seznámení komise s výsledky práce, student představí teze a výsledky práce: Ing. Horák: Na čem všem závisí opakovatelnost robotu? – Z doc. Vejvoda: Není jiné kalibrace mimo té jak jste ji uvedl? – Z Proč je na výkrese údaj v desetinách stupňů bez tolerancí? - Z				
2) Seznámení s posudky oponenta a vedoucího práce doc. Kroisová: Co jsou to kompozitní materiály, z čeho se skládají a jaké mají výhody? – Z Nevýhody kompozitních systémů? – Z Existují kompozitní systémy v přírodě? – Z prof. Nová: Vysokotlaké lití odlitku? – Z Jaké lití byste použil pro písty spalovacích motorů? – Z doc. Prášil: Charakterizujte soustavu lícování a tolerancí systém tolerančních polí? – ČZ doc. Vejvoda: Základní typy namáhání? - Z				
3) Reakce studenta na posudky				
Rozprava – otázky, hodnocení odpověděl, odpověděl částečně, neodpověděl:				
Hodnocení	Prospěl			
Rozhodnutí komise o výsledku obhajoby:	Bakalářská práce a její obhajoba: velmi dobře Celkové hodnocení SZZ: velmi dobře			
Datum 25. 8. 2015	Podpisy členů komise 			

