

Hodnocení navrhované vedoucím bakalářské práce: 2

Hodnocení navrhované oponentem bakalářské práce: 2

Průběh obhajoby bakalářské práce:

Ing. Karel Werner, CSc., Jaká je absolutní nepřesnost robotů?

Otázka byla zodpovězena pouze částečně.

Doc. Ing. Josef JANEČEK, CSc. Proč byla zkoušena pouze lineární interpolace?

Otázka byla zodpovězena s mírnými výhradami.

Doc. Ing. Eva KONEČNÁ, CSc. Vliv zatížení, délky ramene a rychlosti pohybu na přesnost?

Otázka byla zodpovězena s mírnými výhradami.

Ing. Miroslav NOVÁK, Ph.D. Pokusila jste se zjistit chybu vlastní metody vykreslování?

Otázka byla zodpovězena bez výhrad.

Komise:

Předseda: Prof. Ing. Vojtěch Konopa, CSc., MTI, FM

Místopředseda: Doc. Ing. Josef JANEČEK, CSc., MTI, FM

Členové: Doc. Ing. Eva KONEČNÁ, CSc., externista

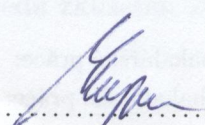
Ing. Josef GROSMAN, MTI, FM

Ing. Miroslav NOVÁK, Ph.D., MTI, FM

Ing. Karel WERNER, CSc., externista

Ing. Josef ČERNOHORSKÝ, Ph.D., MTI, FM

Tajemník: Ing. Petr VÁŠA, MTI, FM

Klasifikace: **dobře**Datum obhajoby: **20. června 2011**
.....
podpis předsedy