



HODNOCENÍ ZÁVĚREČNÉ KVALIFIKAČNÍ PRÁCE POSUDEK VEDOUCÍHO

Autor závěrečné práce: Měchal Kleman

Vedoucí práce: Ing. Miroslav Holada, Ph.D.

Název práce: Řídicí systém pásového robotu na platformě ARM

A. Úplnost abstraktu, klíčová slova odpovídají náplni práce	Velmi dobře (2)
B. Kvalita zpracování rešerše	Výborně (1)
C. Řešení práce po teoretické stránce	Výborně mínus (1-)
D. Vhodnost, přiměřenost použité metodiky	Výborně mínus (1-)
E. Úroveň zpracování výsledků a diskuse	Velmi dobře (2)
F. Vlastní přínos k řešené problematice	Velmi dobře (2)
G. Formulace závěru práce	Velmi dobře (2)
H. Splnění zadání (cílů) práce	Splněno
I. Skladba, správnost a úplnost citací literárních údajů	Výborně mínus (1-)
J. Typografická a jazyková úroveň (vč. pravopisu)	Dobře (3)
K. Formální náležitosti práce (struktura textu, řazení kapitol, přehlednost ilustrací)	Velmi dobře mínus (2-)
L. Přístup studenta k řešení (samostatnost, aktivita...)	Velmi dobře mínus (2-)

Komentáře či připomínky:

Bohužel textová část bakalářské práce má řadu překlepů a dalších nedostatků.
Na druhou stranu rešeršní část je přiměřená a vhodně napsaná.
Použité algoritmy jsou přehledně popsány pomocí vývojových diagramů.

...pokračuje na straně 2





Celkové zhodnocení:

Při řešení bakalářské práce se vyskytly neočekávané komplikace díky slabě a nepřehledně zdokumentovanému hardwaru výrobcem, konkrétně na použitém ARM procesoru. Bakalant problém konzultoval se školitelem a následně bylo nalezeno přijatelné řešení.

V práci byl nahrazen 8-bitový procesor procesorem architektury ARM s řádově násobným výpočetním výkonem. Výměna procesoru nevyžadovala návrh nové řídicí desky, ale byla pouze realizována mechanická redukce do stávající patice procesoru. Zdařilý upgrade považuji za hlavní přínos práce. Autor se věnoval především programovému vybavení jednak ve vlastním ARM procesoru a také ovládacímu programu v nadřazeném PC.

Otázky k obhajobě:

1. Jak lze názorně prezentovat rozdíl výkonů procesoru platformy PICAXE 18M2 a procesoru třídy ARM LPC Expresso 1769?
2. Lze plnohodnotně ovládat robot s jeho stávajícím senzorickým vybavením? Jaké další senzory by se daly k systému relativně snadno připojit? Umožní realizovaný software rozšíření systému o další senzory?

Celková klasifikace:

Práce splňuje požadavky na udělení akademického titulu, a proto ji doporučuji k obhajobě

Navrhuji tuto práci klasifikovat stupněm **Velmi dobře (2)**

V Liberci

dne 3.6.2016

Podpisem současně potvrzuji, že nejsem v žádném osobním vztahu k autorovi práce

...  ...

podpis vedoucího práce