



HODNOCENÍ ZÁVĚREČNÉ KVALIFIKAČNÍ PRÁCE POSUDEK VEDOUCÍHO

Autor závěrečné práce: Tadeáš Vasko

Vedoucí práce: Ing. Tomáš Martinec, Ph.D.

Název práce: Hardwarové a softwarové řízení robotického systému

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

Komentáře či připomínky:

Teoretická část práce pokrývá velmi širokou oblast problematiky, místy je však až příliš povrchní. Ve druhé části práce se student zaměřil na popis a praktické použití konfigurace KUKA.RoboTeam. Zde jsou sice popsány všechny hlavní aspekty problematiky, ale zejména poslední část by si zasloužila o trochu větší rozsah. Struktura práce a rozdělení do hlavních kapitol je správně, ale bohužel formátování podkapitol nižších úrovní místy znesnadňuje orientaci (viz např. kapitola 2.2). Použitá literatura je vybrána vhodně, s citacemi student pracuje správně. Obrázky dobře ilustrují text, jen v praktické části jich mohlo být více. Bohužel odkazy na obrázky v textu neodpovídají normě a ve dvou případech jsou dokonce neplatné (viz strana 13 a 34). Nejslabší stránkou textu je ale jazyková stránka. V textu lze nalézt překlepy (např. na straně 8 slovo "geomterická"), nespisovná slova (např. strana 45 slovo "akorát") ale i řadu nepřesných nebo nevhodně volených formulací.

... pokračuje na straně 2





Celkové zhodnocení:

Problematika automatizace výroby a zejména využití robotů je velmi aktuální a žádaná. Student v první části své práce uvádí čtenáře této problematiky, představuje nejvýznamnější výrobce průmyslových robotů i jejich sortiment a porovnává používané programovací jazyky a vývojová prostředí. V praktické části pak pracoval v laboratoři na řešení dvou vybraných úloh, při kterých bylo využito spolupráce více robotů v konfiguraci RoboTeam. Student na úlohách pracoval průběžně a samostatně, plně využil všech dostupných funkcí konfigurace RoboTeam.

Otázky k obhajobě:

1. V této práci jsou použity roboty KUKA v konfiguraci RoboTeam, která umožňuje kooperaci více robotů. Nabízejí podobnou funkcionalitu i ostatní výrobci robotů?

Kontrola plagiátů:

Míra shody podle STAG: 0 % (viz www.IS/STAG)

Komentář v případě shody nad 5 %:

Celková klasifikace a doporučení k obhajobě:

Práce splňuje požadavky na udělení akademického titulu, a proto ji doporučuji k obhajobě
Navrhuji tuto práci klasifikovat stupněm: Velmi dobře (2)

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

V Liberci

dne 23.1.2020

.....
podpis vedoucího práce

