

Posudek oponenta bakalářské práce

(EXPERIMENTÁLNÍ PRÁCE)

Příjmení a jméno studenta:	Zámorský Stanislav, Bc.
Studijní program:	B3909 Procesní inženýrství
Studijní obor:	Technologická zařízení
Zaměření (pokud se obor dále dělí):	
Ústav:	Ústav výrobního zařízení
Vedoucí bakalářské práce:	Maloch Jaroslav, Ing. CSc.
Oponent bakalářské práce:	Dvořák Zdeněk, doc. Ing. CSc.
Akademický rok:	2018-2019

Název bakalářské práce:

Konstrukce uchycení akusticko elektronických komponentů pro sonarové měření vzdálenosti na podvozek mobilního robota

Hodnocení bakalářské práce s využitím klasifikační stupnice ECTS:

Kritérium hodnocení	Hodnocení dle ECTS
1. Splnění zadání bakalářské práce	B - velmi dobře
2. Formální úroveň práce, včetně jazykového zpracování	B - velmi dobře
3. Množství, aktuálnost a relevance použitých literárních zdrojů	C - dobře
4. Popis experimentů a metod řešení	C - dobře
5. Kvalita zpracování výsledků	C - dobře
6. Interpretace získaných výsledků a jejich diskuze	C - dobře
7. Formulace závěrů práce	B - velmi dobře

Předloženou práci **doporučuji** k obhajobě a navrhuji hodnocení

C - dobře

Komentáře k bakalářské práci:

Student zpracoval práci na téma konstrukčního řešení přídavného zařízení, sloužícího pro doplnění mobilního robota o měření sonarové vzdálenosti, která umožní jeho prostorovou orientaci. Teoretická část je zpracována na dobré úrovni, s použitím literárních informací. Některé z nich, podle mého názoru, mohly být lépe použity až v praktické části konstrukční řešení.

V praktické části student uvádí možnosti řešení 2 variant bez a s relativním nezávislým úhlovým pohybem 120°. Vždy se jedná o jednoduchou konstrukci vyrobenou z plechů a rotační mechanismus. Elektronické a hnací zařízení je zakoupeno. Přenos Mk je řemenový, modulový.

Technická dokumentace je pouze sestava. Modely a výkresovou dokumentaci se nepodařilo otevřít. Podle připojené sestavy, jejího nevyplněného rohového razítka nelze předpokládat, že je v pořádku.

Otázky oponenta bakalářské práce:

1. Pokud by se přistoupilo na variantu pevné konzoly, kde byste očekával problémy robota v jeho funkci?
2. Existuje jiné technické možné řešení problému orientace robota?

Ve Zlíně dne **30. 05. 2019**

Podpis oponenta bakalářské práce