

POSUDEK VEDOUCÍHO BAKALÁŘSKÉ PRÁCE

Student: Láník Patrik

Vedoucí práce: Ing. Navrátil Petr, Ph.D.

Studijní program: Inženýrská informatika

Studijní obor: Inteligentní systémy s roboty

Akademický rok: 2019/2020

Téma bakalářské práce: Využití vizuální informace pro navigaci mobilního robotu

Hodnocení práce:

	A	B	C	D	E	F
	Hodnocení: A – nejlepší; F - nevyhovující					
1. Splnění všech bodů zadání	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
2. Vhodnost zvolené metody řešení	<input type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
3. Členění práce (kapitoly, podkapitoly, odstavce)	<input type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
4. Práce s literaturou a její citace	<input type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
5. Úroveň jazykového zpracování	<input type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
6. Formální úroveň práce	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
7. Kvalita zpracování teoretické části	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
8. Kvalita zpracování praktické části	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
9. Dosažené výsledky práce	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
10. Přínos práce a její využití	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
11. Spolupráce autora s vedoucím práce	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>

Výsledek kontroly plagiátorství:

Práce byla posouzena z hlediska plagiátorství s výsledkem 8% shodnosti. Práce není plagiát.

Celkové hodnocení práce:

Výsledná známka není průměrem výše uvedených hodnocení. Znamku uvede vedoucí dle svého uvážení dle klasifikační stupnice ECTS:

A – výborně, B – velmi dobře, C – dobře, D – uspokojivě, E – dostatečně, F – nedostatečně.

Stupeň F znamená též „nedoporučuji práci k obhajobě“.

**Předloženou bakalářskou práci doporučuji k obhajobě a navrhuji hodnocení
E - dostatečně.**

V případě hodnocení stupněm „F – nedostatečně“ uveďte do připomínek a slovního vyjádření hlavní nedostatky práce a důvody tohoto hodnocení.

Další připomínky, vyjádření, náměty k obhajobě práce (možno pokračovat i na další stránce):

Spolupráce autora s vedoucím práce byla nedostatečná, student na dotazy a připomínky vedoucího práce reagoval s velkým zpožděním a přestože bylo možné po skončení nouzového stavu realizovat osobní setkání, neměl potřebu průběh práce osobně konzultovat. Veškeré konzultace probíhaly tedy prostřednictvím emailu a ze strany studenta se značným zpožděním. Podstatná část konzultací se uskutečnila teprve několik týdnů před samotným odevzdáním práce.

V teoretické části práce je jednoduchou formou (bez hlubší teorie) uveden přehled metod zpracování obrazu. Pro praktickou realizaci zpracování obrazu, získaného z webové kamery, jsou následně využity toolboxy programového prostředí MATLAB. V samotné práci je sice uveden popis jednotlivých hardwareových částí, ze kterých se systém skládá, ale bohužel poslední bod zadání (využití implementované metody zpracování obrazu za účelem řízení pohybu mobilního robotu) se nepodařilo splnit - zdůvodnění student uvádí v závěru své práce. S těmito uvedeným zdůvodněními nicméně není možné zcela souhlasit, systém byl následně vedoucím práce vyzkoušen a je funkční. Pokud by student uvedené problémy konzultoval s vedoucím práce dříve, bylo možné zcela jistě tyto problémy odstranit, případně provést náhradu za jiný mobilní robotický systém a jiný bezdrátový způsob komunikace.

Datum 17. 8. 2020

Podpis vedoucího bakalářské práce