

## POSUDEK VEDOUCÍHO BAKALÁŘSKÉ PRÁCE

Student: **Privara Michal**

Vedoucí práce: **Ing. Petr Chalupa, Ph.D.**

Studijní program: **Aplikovaná informatika v průmyslové automatizaci**

Studijní obor / specializace: **Inteligentní systémy s roboty**

Akademický rok: **2023/2024**

Téma bakalářské práce: **Kamerové navádění robota**

### 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 checked="" type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
3. Členění práce (kapitoly, podkapitoly, odstavce)	<input checked="" type="checkbox"/>	<input 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 type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input checked="" 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 checked="" type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
7. Kvalita zpracování teoretické části	<input checked="" type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
8. Kvalita zpracování praktické části	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
9. Dosažené výsledky práce	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
10. Přínos práce a její využití	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
11. Spolupráce autora s vedoucím práce	<input checked="" type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>

### Výsledek kontroly plagiátorství:

Práce byla posouzena z hlediska plagiátorství s výsledkem 99% shodnosti. Práce není plagiát.

Uvedené shody bylo dosaženo u souboru, který je přílohou práce. Jedná se o automaticky vytvářený datový soubor použitého vývojového prostředí. Větší pozornost zasluhuje míra shody 10% s bakalářskou prací p. Adama Gajdošika z roku 2022, která není uvedena v seznamu použité literatury. Při bližším zkoumání je zřejmé, že shoda je především v teoretické části práce, která popisuje kamery. Obě práce čerpají ze zdroje [25] (článek z časopisu AUTOMA z roku 2008, jehož autorem je Otto Havle), který je v seznamu literatury uveden.

### 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**

**C - dobře.**

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):**

Všechny body zadání byly splněny. Ovšem některé body praktické části mohly být rozpracovány do větších podrobností, což by vedlo k větším možnostem praktického využití výsledků práce:

1. Program pro navádění robota nebyl z časových a provozních důvodů ověřen na reálném systému.

2. Kalibrace souřadných systémů robota a kamery předpokládá rovnoběžnost těchto systémů.

V reálném prostředí nelze očekávat, že by systémy byly dokonale rovnoběžné a je otázkou praktického testování, zda by nerovnoběžnost bylo nutné uvažovat i pro kalibraci.

3. Program pro kontrolu finálního výrobku byl navržen, ale nebyl podrobněji otestován.

Shoda s článkem [25] a bakalářskou prací p. Gajdošíka (viz výše) je způsobena doslovným převzetím některých vět a souvětí. Bylo by vhodnější věty přeformulovat vlastním jazykem, případně uvedenou kapitolu zkrátit a odkázat čtenáře na zdroj.

Datum 03.06.2024

Podpis vedoucího bakalářské práce