

POSUDEK VEDOUCÍHO DIPLOMOVÉ PRÁCE

Student: Kuchař Jakub

Vedoucí práce: doc. Ing. Aleš Mizera, Ph.D.

Studijní program: Automatické řízení a informatika v průmyslu 4.0

Specializace: -

Akademický rok: 2024/2025

Téma diplomové práce: Návrh výukového pracoviště s 6osým průmyslovým robotem Stäubli TX2-60

Hodnocení práce:

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

Výsledek kontroly plagiátorství:

Práce byla posouzena z hlediska plagiátorství s výsledkem 2% 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 diplomovou práci doporučuji k obhajobě a navrhuji hodnocení

A - výborně.

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):

Student se v průběhu studia pravidelně zapojoval do činnosti robotické laboratoře, kde pracoval na úkolech směřujících k tomu, aby byla robotická linka dostupná pro výuku na bakalářském stupni. Aktivně se také podílel na organizaci studentské soutěže 3D ROBOLAB 14HB, v rámci které poskytoval technickou podporu účastníkům při řešení soutěžních úkolů. V rámci diplomové práce se musel detailně seznámit s kompletní dokumentací robotické linky, aby mohl navrhnout vhodnou koncepci výukového pracoviště. Jelikož studenti bakalářského studia často nemají žádné předchozí zkušenosti s průmyslovou robotikou, bylo nutné přizpůsobit původní průmyslové řešení tak, aby odpovídalo požadavkům výuky. Výsledkem úprav je současná podoba robotické linky, která umožňuje paralelní výuku až osmi studentů zároveň, aniž by se jejich práce vzájemně ovlivňovala.

Datum

Podpis vedoucího diplomové práce