

POSUDEK VEDOUCÍHO DIPLOMOVÉ PRÁCE

Student: Paštěka Robert

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 L**

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 3% 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):

Během studia se student pravidelně účastnil aktivit v robotické laboratoři, kde řešil úkoly zaměřené na zpřístupnění robotické linky pro výukové účely na bakalářské úrovni. V rámci diplomové práce podrobně prostudoval veškerou dokumentaci k robotické lince, což mu umožnilo navrhnout vhodné uspořádání výukového pracoviště. Vzhledem k tomu, že většina studentů bakalářského studia nemá předchozí zkušenosti s průmyslovou robotikou, bylo třeba původní technické řešení upravit tak, aby lépe odpovídalo potřebám výuky. Díky těmto úpravám je nyní možné na reálné průmyslové lince souběžně vyučovat až osm studentů bez vzájemného rušení jejich činností.

Datum

Podpis vedoucího diplomové práce