

# Hodnocení diplomové práce – vedoucí

<b>Autor hodnocení:</b>	prof. Dr. Ing. Petr Novák
<b>Vedoucí diplomové práce:</b>	prof. Dr. Ing. Petr Novák
<b>Oponenti:</b>	Ing. Ján Babjak, Ph.D.
<b>Téma:</b>	Hmatový subsystém robotu
<b>Verze ZP:</b>	1
<b>Student:</b>	Ing. Michal Kvita

## 1. *Dosažené výsledky*

Diplomant navrhnul a realizoval hmatový subsystém použitý na čelistech efektoru robotu. Text práce vykazuje několik nepřesností - nejednotnost české a anglické anotace, neaktuální text prohlášení. Rovněž některá tvrzení uvedená v textu jsou nesprávná - použitá neuronová síť je typ s učitelem. Nesprávné tvrzení "Výstupy z integračních obvodů jsou připojeny..." má být patrně integrovaných. Na str. 49 pak nevhodné názvosloví: namísto správného parametr je použito prvek. Diplomant navrhla a realizoval sestavu s hmatovým subsystémem. Její ovládací program je napsán v Matlabu. Diplomant provedl řadu testů a měření. Navržený systém je vhodný pro další vývoj formou diplomové/doktorské práce.

## 2. *Problematika práce*

Práce řešila hmatový subsystém efektoru robotu za použití FSR senzorů. Hmatový subsystém byl demonstrován jako systém pro rozpoznání tvaru objektu manipulace neuronovou sítí ARTMAP.

## 3. *Přístup studenta k řešení práce*

Student pracoval samostatně, využíval konzultace.

## 4. *Formální náležitosti práce*

V práci je několik nevhodných formulací a tvrzení. Vykazuje minimum překlepů.

## 5. *Dotazy na studenta*

1. S jakou přesností měříte sílu?
2. Co vyjadřuje tabulka 7?
3. Jaká je úspěšnost rozpoznání tvarů? Testoval jste ji?

## 6. *Celkové zhodnocení práce*

Práci doporučuji k obhajobě.

**Celkové hodnocení: velmi dobře**