

Hodnocení bakalářské práce – vedoucí

Autor hodnocení:	Ing. Zdeněk Macháček, Ph.D.
Vedoucí bakalářské práce:	Ing. Zdeněk Macháček, Ph.D.
Oponenti:	Ing. Radim Hercík, Ph.D.
Téma:	Řídicí systém pro autonomní pohyb a stabilizaci robotických nohou
Verze ZP:	1
Student:	Bc. Dominika Krejcarová

- Zadání závěrečné práce.*

Náročnost bakalářské práce je dostatečná, zadání bylo splněno.
- Aktivita studenta během řešení.*

Studentka pracovala samostatně, dostatečně aktivně v průběhu práce a průběžně konzultovala dílčí výsledky bakalářské práce.
- Aktivita při dokončování.*

Bakalářská práce byla dokončena v daném termínu.
- Hodnocení výsledků závěrečné práce.*

Řešení bakalářské práce se zaměřuje na návrh a realizaci řídicího systému pro autonomní pohyb a stabilizaci modelu robotických nohou s realizací vlastní konstrukce modelu. Jednotlivé kapitoly v teoretické části jsou zpracovány přehledně, avšak zejména v praktické části práce by zasloužily podrobnější popis jednotlivé funkční prvky a použité řídicí algoritmy s verifikací.
- Hodnocení práce z hlediska přínosu nových poznatků.*

Řešení bakalářské práce využívá známých poznatků a implementované řízení pohybů modelu nohou vychází z v práci popsaných poznatků .
- Charakteristika výběru a využití studijních pramenů.*

V práci je uvedena použitá literatura související s realizovaným tématem s doplněnými odkazy na tuto literaturu v textu..
- Souhrnné hodnocení.*

Bakalářská práce je zpracována dle zadání, avšak text vypracované praktické části by mohl být více rozepsán do podrobností a detailů realizace. Jednotlivé stránky praktické části nejsou dostatečně zaplněny.
- Otázky k obhajobě.*

Jakým způsobem by bylo možné dále vylepšit model a jeho možné využití?

Celkové hodnocení: velmi dobře