



Posudek vedoucího bakalářské práce

Jméno studenta:

Radek Dymák

Téma práce:

Balancující robot

Cíl práce:

Navrhnout systém pro stabilizaci robota, aby byl schopen udržet rovnováhu na jedné nápravě.

Slovní hodnocení:

Naplnění cílů práce:
Teoretická část práce nás seznamuje se základními pojmy a potom prochází možnosti komponent potřebných pro řešení zadaného problému ze strany senzorové i pohonové. Po popsání možností regulace přechází do popisu praktického řešení. V praktické části proběhl návrh a konstrukce robota podle předpokladů z teoretické části, čímž byly splněny veškeré cíle práce.
Logická stavba a stylistická úroveň práce:
Stylistická i logická úroveň je na vynikající úrovni, dobře strukturovaná, snadno čitelná a srozumitelná.
Využití záměrů, námětů a návrhů v praxi:
Student prokázal dobrou schopnost převést poznatky do praxe, během práce vznikl funkční model robota, který je navíc koncipován stavebnicově a například modul pro řízení motoru s H můstkem byl pak využit i u jiných prací.
Případné další hodnocení (připomínky k práci):
Student je velice bystrý a k řešení práce přistupoval aktivně a kreativně.

Otázky k obhajobě (max 2):

1. Je nutné použít oba snímače (akcelerometr i gyroskop), nebo stačí pro stabilizaci jeden z nich?
- 2.

Doporučení práce k obhajobě:

ano

Navržený klasifikační stupeň:

výborně

Posudek vypracoval:

Jméno, tituly: Pavel Rozsival, Ing.

Zaměstnavatel: Univerzita Pardubice

V Pardubicích dne: 3.5.2013

Podpis: