

## Posudek vedoucího bakalářské práce

Jméno bakalanta	Jindřich Hegr
Téma práce	Návrh příkladů pro výukový model systému řízení
Cíl práce	Návrh modelů pro vybraný výukový model od firmy Humusoft.  Po konzultaci byl cíl práce specifikován pro výukový model Humusoft CE151.
Vedoucí bakalářské práce	Jiří Křupka

Náročnost tématu s ohledem na	úroveň		
	nadprůměrná	průměrná	podprůměrná
teoretické znalosti	X		
praktické zkušenosti	X		
podkladové materiály (vstupní data) a jejich zpracování	X		

Kritéria hodnocení práce	úroveň			
	nadprůměrná	průměrná	podprůměrná	nelze hodnotit
stupeň splnění cíle práce	X			
samostatnost při zpracování tématu	X			
logická stavba práce	X			
práce s českou literaturou včetně citací	X			
práce se zahraniční literaturou včetně citací				X
adekvátnost použitých metod	X			
hloubka provedené analýzy		X		
stupeň realizovatelnosti řešení	X			
formální úprava práce (text, grafy, tabulky)		X		
stylistická úroveň		X		
nároky BP na podkladové materiály, konzultace, průzkumy, ...	vysoké X	průměrné	nižší	nejsou
použití analýz, matematických, statistických a jiných metod, komparací apod.	ve velké míře X	přiměřené	částečné	absentuje
využitelnost námětů, návrhů a doporučení k řešení problému	ve větší míře X	částečná	nižší	nevyužitelnost
obsah a relevantnost příloh v textu či přílohové části BP (tabulky, grafy, propočty apod.)	vysoce funkční	funkční	méně funkční	neuspokojivé

Odpovídající hodnocení jednotlivých hledisek označte:

X

### Připomínky a otázky k obhajobě:

Autor splnil cíl práce v souladu se zadáním. Jde o návrh modelů pro výukový model Humusoft CE151 „Kulička na ploše“ (kap. 2 - 5, s. 20 – 43). Navržené modely jsou funkční a využitelné v povinném předmětu bakalářského studia Teorie systémů 1 a jako rozšiřující příklady i v povinném předmětu magisterského studia Teorie systémů 2.

Autor mohl k rovnici (6), s. 41 doplnit i blokové schéma systému řízení (regulace), mohl lépe propracovat obrázky v práci a mohl také uvést zahraniční literaturu k problematice návrhu fuzzy regulátoru.

Uvedené nedostatky nesnižují zásadním problémem uvedené výstupy práce.

Otázky k obhajobě:

1. Testoval jste při návrhu fuzzy regulátoru i jiné funkce příslušnosti, pokud ano s jakým výsledkem?
2. Používal jste i jiné defuzzifikační metody při návrhu fuzzy regulátoru?
3. Při Vvašem porovnání regulátorů vychází lépe PID regulátor (s. 30). Co vidíte jako silnou stránku implementace „fuzzy“ systémů obecně?

**Práce je ~~není~~ doporučena k obhajobě** (nehodící se škrtněte)

**Navržený klasifikační stupeň:**

výborně

Do rámečku vypsát slovní hodnocení z této škály: výborně, velmi dobře, dobře, nevyhověl/a

**Vedoucí bakalářské práce:**

Jméno, tituly: Jiří, Křupka, doc., Ing., PhD.

Podpis:

V Pardubicích dne 29.05.2016