

Hodnocení vedoucího diplomové práce

Student: Žák Marek, Ing.
Téma: Řízení pohybu robota typu hexapod (id 17818)
Vedoucí: Rozman Jaroslav, Ing., Ph.D., UITS FIT VUT

1. Informace k zadání

Tématem práce bylo vylepšení stávajícího hexapoda a tvorba programů pro jeho dálkové ovládání. Vzhledem ke komplexnosti práce se jednalo o náročné zadání, které bylo beze zbytku splněno.

2. Práce s literaturou

Student si veškerou potřebnou literaturu aktivně obstarával sám.

3. Aktivita během řešení, konzultace, komunikace

Student byl během řešení nadprůměrně aktivní, na konzultace chodil pravidelně a byl na ně připraven.

4. Aktivita při dokončování

Práce byla dokončena v dostatečném předstihu a její obsah byl konzultován.

5. Publikační činnost, ocenění

Student se s prací zúčastnil soutěže Excel@Fit, kde ze šesti kategorií obsadil 1., 4., 3. a 5. místo a získal i jednu z cen sponzorů.

6. Souhrnné hodnocení

výborně (A)

Vzhledem ke studentově aktivitě v průběhu celého roku, ke komplexnosti zadání a k získaným oceněním na soutěži Excel navrhuji známku A/98 bodů. Také bych chtěl studenta navrhnout do soutěže ACM SPY 2015.

V Brně dne: 4. června 2015

.....
podpis