

Hodnocení vedoucího diplomové práce

Student: Krajčír Stanislav, Ing.

Téma: Funkční verifikace robotického systému pomocí UVM (id 15154)

Vedoucí: Šimková Marcela, Ing., Ph.D., UPSY FIT VUT

1. Informace k zadání

Cílem diplomové práce bylo navrhnout a implementovat verifikační prostředí pro robotický systém podle metodiky UVM. Náročnost práce spočívala v nastudování rozsáhlé problematiky verifikačních principů, existující implementace robotického systému (spojený s výzkumnou činností na ÚPSY) a také v následné implementaci a testování verifikačního prostředí. Diplomová práce se dá proto označit za náročnou a student splnil zadání v plném rozsahu. Projevil dokonce značnou invenci při návrhu dalších vylepšení.

2. Práce s literaturou

Student aktivně využíval doporučené knižní publikace i články. Byl schopen si samostatně vyhledat i další užitečné zdroje.

3. Aktivita během řešení, konzultace, komunikace

Student byl aktivní v průběhu celého posledního roku studia. Pravidelně chodil na konzultace a předkládal kvalitní řešení. Také si vhodně organizoval další práci a byl schopen přizpůsobit své úsilí časovému plánu. Oceňuji, že pracoval samostatně a konzultoval spíše myšlenky než samotné sepisování práce.

4. Aktivita při dokončování

Práce byla dokončena načas a hlavní body byly konzultovány průběžně.

5. Publikační činnost, ocenění

Student publikoval svou práci na studentské konferenci Excel FIT.

6. Souhrnné hodnocení

výborně (A)

Student aktivně přistupoval k řešení práce, pravidelně chodil na konzultace. Ukázal, že dokáže řešit zadání samostatně, dokonce s vlastní invencí. Splnil všechny body zadání. Oceňuji také, že podal příspěvek na Excel FIT i když byl v časové tísní. Navrhuji hodnocení stupněm **A**.

V Brně dne: 3. června 2015

.....
podpis