

Posudek vedoucího bakalářské práce

(EXPERIMENTÁLNÍ PRÁCE)

Příjmení a jméno studenta: Laga Martin
Studijní program: B3909 Procesní inženýrství
Studijní obor: Technologická zařízení
Zaměření
(pokud se obor dále dělí):
Ústav: Ústav výrobního inženýrství
Vedoucí bakalářské práce: Ing. Jaroslav Maloch, CSc.
Akademický rok: 2014/2015

Název bakalářské práce:
Manipulátor se třemi stupni volnosti

Hodnocení bakalářské práce s využitím klasifikační stupnice ECTS:

Kritérium hodnocení	Hodnocení dle ECTS
1. Aktuálnost použité literatury	A - výborně
2. Využití poznatků z literatury	B - velmi dobře
3. Zpracování teoretické části	B - velmi dobře
4. Popis experimentů a metod řešení	B - velmi dobře
5. Kvalita zpracování výsledků	B - velmi dobře
6. Interpretace získaných výsledků a jejich diskuze	A - výborně
7. Formulace závěrů práce	A - výborně
8. Přístup studenta k bakalářské práci	C - dobře

Předloženou práci **doporučuji** k obhajobě a navrhuji hodnocení

B - velmi dobře

Komentáře k bakalářské práci:

Zadání práce vycházelo z požadavku na konstrukci jednoduchého manipulátoru - robota se třemi stupni volnosti, pro potřeby výuky robotiky na Fakultě aplikované informatiky UTB.

Teoretická část práce popisuje části robotů i klasifikaci robotů jako celků. Je zmíněn matematický aparát v souvislosti s kinematikou a dynamikou robotů

Praktická část je zaměřena na konstrukci manipulátoru dle předaných požadavků. Jsou provnány tři koncepce uspořádání manipulátoru, vybrána optimální varianta a vyhotovena výrobní dokumentace pro zvolenou variantu.

Práce obsahuje drobné jazykové nedostatky a několik technických nepřesností, které nemají zásadní vliv na koncepci a konstrukci manipulátoru. V práci studenta jsou i jisté rezervy v systematičnosti, soustavnosti a správného časového rozvržení zadané práce.

Práci doporučuji k obhajobě a navrhuji hodnocení B - velmi dobře

Otázky vedoucího bakalářské práce:

V Zlíně dne 5. června 2015

Podpis vedoucího bakalářské práce