

Průběh obhajoby bakalářské práce:

V úvodu vystoupel prezentoval student cíle práce a pak přistoupil k popisu jednotlivých subsystémů navrženého řešení. Klíčovou částí navrženého řešení byl výběr snímačů a pohonů robotického zařízení pro měření vzdálenosti v uzavřených prostorech. Jako vývojové platformy byly zvoleny Raspberry Pi a Arduino Uno. Softwarové řešení následujícího systému sestává ze dvou hlavních komponent, které byly obě popsány. Student vystoupel zakončil prezentací klávesou funkcionality realizované robota. Po přečtení posudku student reagoval na připomínky a posudcích vedoucího i oponentů.

Body:

Klasifikace: ⁶⁵ velmi dobře

Celková klasifikace:

Datum obhajoby: 29. května 2014

.....
podpis předsedy

Hodnocení ústních zkoušek: