



HODNOCENÍ KVALIFIKAČNÍ PRÁCE POSUDEK OPONENTA PRÁCE

Studijní program: N4101 / Zemědělské inženýrství

Studijní obor: 4101T032 / Zemědělská a dopravní technika

Akademický rok: 2021/2022

Název práce: Optimalizace navádění robotické ruky pro účely dojení

Student: Mgr. Pavel Olšan, Ph.D.

Katedra: Katedra techniky a kybernetiky

Vedoucí práce: Mgr. Zbyněk Havelka, Ph.D.

Oponent: Ing. Mgr. Roman Bumbálek

Pracoviště oponenta: Katedra techniky a kybernetiky

Hlediska	Stupeň hodnocení						Nelze hodnotit
	A	B	C	D	E	F	
1 Splnění požadavků zadání	X						
2 Práce s informacemi a odbornou literaturou	X						
3 Vhodnost metodiky řešení	X						
4 Využití metod zpracování výsledků	X						
5 Interpretace výsledků, diskuse	X						
6 Formulace závěrů práce	X						
7 Jazykové zpracování a práce s odborným jazykem	X						
8 Odborná úroveň práce	X						
9 Formální úprava práce	X						
10 Zhodnocení možnosti praktického využití výsledků		X					

Hodnocení vyznačte X (slouží pro stanovení výsledné klasifikace; A = 1, B = 1-, C = 2, D = 2-, E = 3, F = 4)



Konkrétní připomínky a otázky k obhajobě:

Diplomová práce má ve všech posuzovaných aspektech velmi vysokou úroveň, autor prokázal značný vzhled do zkoumané problematiky v rešeršní i praktické části.

Závěrečnou práci doporučuji k obhajobě (ANO/NE):

ANO

Navrhovaná výsledná klasifikace práce (slovně):

výborně

(výborně, velmi dobře, dobře, nevyhověl/a)

Datum: 05. 05. 2022

Podpis: