



HODNOCENÍ KVALIFIKAČNÍ PRÁCE POSUDEK VEDOUcíHO PRÁCE

Studijní program: Zemědělská specializace

Studijní obor: Pozemkové úpravy a převody nemovitostí

Akademický rok: 22/23

Název práce: Pasportizace budov JCU pomocí CityEngine s využitím bezpilotních technologií.

Student: Bc. Pavel Smrž

Katedra: Katedra krajiného managementu

Vedoucí práce: Ing. Tomáš Pavlíček, Ph.D.

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 Využití metod zpracování výsledků		X					
4 Interpretace výsledků, diskuse	X						
5 Formulace závěrů práce		X					
6 Jazykové zpracování a práce s odborným jazykem			X				
7 Odborná úroveň práce	X						
8 Formální úprava práce	X						
9 Zhodnocení možnosti praktického využití výsledků		X					
10 Celkový přístup a aktivita řešitele	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:

Práce je zpracována standardním způsobem a naplňuje zadání. Práce má drobné nedostatky v rešeršní části kdy by mohlo být uvedeno více zahraničních zdrojů. Metodika je zpracována dostatečně přehledně a podrobně, místy však s přemírou anglických výrazů které v textu působí lehce kostrbatě (to je ale do značné míry způsobeno chybějící lokalizací programu). V diskusi jsou popsány cíle i výsledky. Diskuse je propojena s praktickým využitím výsledků.

Software CityEngine není zatím bohužel plně kompatibilní se stávajícím stavem pasportizací na JCU. Může však posloužit jako další možnost rozvoje při správě majetku i dalších informačních systému na univerzitě.

Otázky k obhajobě:

1. V jakých odvětvích najde CityEngine uplanění.
2. Co je důležité u vytváření CGA pravidel. A jak zajistit co možná největší přesnost pravidla.

Závěrečnou práci doporučuji k obhajobě (ANO/NE):

ANO

Navrhovaná výsledná klasifikace práce (slovně):

výborně

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

Datum: 02. 05. 2023

Podpis: