



HODNOCENÍ KVALIFIKAČNÍ PRÁCE POSUDEK VEDOUcíHO 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.

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:

Student se ve své práci zabývá velmi aktuálním tématem automatizovaného robotizovaného dojení (ARM). Teoretická část práce zdařile popisuje problematiku ARM a je zde vysvětlena technologie navádění robotických ramen.

Praktická část práce se již zaměřuje na konkrétní aplikaci využití standardní robotické ruky používané převážně v průmyslu pro automatizované dojení ve stávajících dojírnách. Konkrétně se zaměřuje na vhodnou detekci struků tak, aby mohlo být robotickou rukou nasazeno dojící zařízení.

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: