

Posudek bakalářské práce

předložené na Matematicko-fyzikální fakultě
Univerzity Karlovy v Praze

▪ posudek vedoucího ▪ posudek oponenta

Autor/ka: Jakub Marek
Název práce: Lokalizace robota ve venkovním prostředí
Studijní program a obor: Informatika, obecná informatika
Rok odevzdání: 2009

Jméno a tituly vedoucího/opponenta: Mgr. Jiří Iša
Pracoviště: KTIML MFF UK

	e x c e l e n t n í	o d p o v í d a j í c í	s l a b š í	n e v y h o v u j í c í
Náročnost zadaného tématu	x			
Míra splnění zadání	x			
Rozsah práce		x		
Struktura textové části práce		x		
Analýza		x		
Vývojová dokumentace	x			
Uživatelská dokumentace		x		
Jazyková a typografická úroveň	x			
Návrh a design implementace	x			
Kvalita zpracování softwarové části	x			
Stabilita aplikace	x			

Nejvýznamnější klady:

Autor práce při vývoji správně upřednostnil části, které jsou pro robotický framework kritické, ačkoli tak na první pohled nevypadají (např. ukládání a následující přehrávání všech zpráv v systému), před částmi, které vypadají lákavěji (jako např. ježdění s robotem).

Systém je dobře navržen s ohledem na modularitu a možnosti dalšího rozšiřování.

Nejzávažnější nedostatky:

Analýza problému neobsahuje objasnění, v čem jsou stávající robotické frameworky nedostatečné, proč je potřeba vytvořit framework nový a v čem je navržený systém lepší.

Implementace MCL neodpovídá článkům uvedeným v referencích bakalářské práce. Domnívám se proto, že uvedený seznam zdrojů není úplný.

Dokumentace nezmiňuje operační systém, pro který je RCT navržen. RCT je sice z převážné části multiplatformní, ale obsahuje také na platformě silně závislé části (konkrétně modul sériové komunikace).

Další poznámky:

	v ý b o r n ě	v e l m i d o b ř e	d o b ř e	n e p r o s p ě l / a
Návrh známky	x			

Datum: 1.9.2009

Podpis:

