



**Implementační část práce**

lepší OK horší nevyhovuje

Kvalita návrhu ... <i>architektura, struktury a algoritmy, použité technologie</i>	<input checked="" type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
Kvalita zpracování ... <i>jmenné konvence, formátování, komentáře, testování</i>	<input type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
Stabilita implementace	<input checked="" type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
<p><b>Komentář</b></p> <p>Vytvořený systém je rozsáhlou kombinací modulů či aplikací na několika různých platformách a za pomoci vhodně zvolených prostředků (Java, C, C++ pro mikrokontrolery robotů z rodiny Atmel AVR XMEGA, řídicí počítač se systémem Windows či Linux a komunikátor se systémem Android). Výsledek je funkční a byl předveden v praxi na několika různých akcích, kde také zaslouženě získal významná ocenění (1. místo RobotChallenge 2012, zlatá medaile InfoMatrix 2011).</p> <p>Po programátorské stránce je práce dobře provedená, což vzhledem k rozsahu nebylo jednoduché. Mám pouze tyto drobné výtky: Komentáře jsou dostačující pro strojové generování dokumentace, jinak by mohly být rozsáhlejší. Ve zdrojových souborech zůstaly místy zakomentované zřejmě pokusné části kódu. Zdrojové soubory také obsahují větší množství číselných konstant, jako jsou např. adresy robotů, ale i řada ručně určených konstant (kalibračních i obecných). Nutnost rekompilace při každé změně by tak byla v provozu nepříjemná. Například v <code>ObstaclePushing.java</code>:</p> <pre>robots[0] = new PocketBotBluetoothDevice("00126F2167E2").Connect(); issueBlockingCommand(new StraightMovement(0.13, 0.17));</pre> <p>případně celý soubor <code>source/PocketBot2/settings.c</code></p>				

**Celkové hodnocení** Výborně**Práci navrhuji na zvláštní ocenění** Ano, rozhodně!**Datum** 8. června 2012**Podpis**