

Posudek bakalářské práce

předložené na Matematicko-fyzikální fakultě
Univerzity Karlovy v Praze

posudek vedoucího posudek oponenta

Autor/ka: Tomáš Stráník

Název práce: Fyzikální simulátor pohybu robota

Studijní program a obor: informatika, programování

Rok odevzdání: 2006

Jméno a tituly vedoucího/opponenta: Mgr. Jaroslav Semančík

Pracoviště: KSVI MFF UK

	excelentní	odpovídající	slabší	nevyhovující
Náročnost zadaného tématu	x			
Míra splnění zadání	x	x		
Struktura textové části práce	x	x		
Jazyková a typografická úroveň		x		
Analýza	x			
Vývojová dokumentace	x			
Uživatelská dokumentace	x			
Kvalita zpracování softwarové části	x			
Stabilita aplikace	x	x		

Nejvýznamnější klady:

- práca nie je len prostým implementačným projektom, ale má aj odborný rozmer – vyžadovala nájsť, naštudovať a pochopiť odborné články o fyzikálnej simulácii, zvoliť vhodné metódy a odvodiť vzťahy pre simuláciu v rovine
- kvalitne naprogramovaná implementácia využívajúca všetky možnosti jazyka C++
- ľahká prenositeľnosť vďaka zvolenému GUI toolkitu
- zmysluplná užívateľská a programátorská dokumentácia mimo samotného textu práce

Nejzávažnější nedostatky:

- miestami nepresné tvrdenia v texte práce a chyby v úprave textu

Další poznámky:

Pri tomto jednoduchom modele pohybu robota (zapínanie a vypínanie motorov) je veľmi ťažké vytvoriť akýkoľvek zložitejší pohyb. Na druhej strane – pohodlnejšie špecifikovanie pohybu robota si však už vyžaduje riešenie pomerne náročnej úlohy inverznej dynamiky.

	výborně	velmi dobře	dobře	něprospěš/a
Návrh známky	x			

Datum: 12. 9. 2006

Podpis:

