

# 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:** RNDr. David Obdržálek  
**Pracoviště:** KSI

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

### Nejvýznamnější klady:

Nezávislost kódu na platformě

Vytvořená knihovna se zdá být velmi slibným základem pro případnou další práci a/nebo pro využití třetími osobami

### Nejzávažnější nedostatky:

Neshledávám zásadní nedostatky. Následující je třeba chápat spíše jako doporučení:

- Doporučil bych programátorskou dokumentaci přeložit i do angličtiny a rozšířit ji. Její zveřejnitelnost a využitelnost bude větší.
- Bylo by vhodné přidat konkrétní okomentované příklady simulací

### Další poznámky:

V textu několikrát autor upozorňuje, že neexistují nebo nenalezl knihovny a materiály zabývající se simulací ve 2D, protože nalezené zdroje se zabývají „pouze“ 3D. To bych nachápal jako problém.

	výborně	velmi dobře	dobře	neprospěl/a
Návrh známky	X			

Datum: 12.9.2006

Podpis: 