

Posudek na práci

Control of the Industrial Robot with Cameras

Pavel Janda

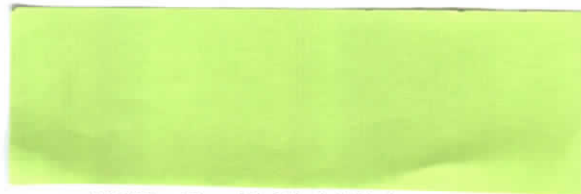
Tématem této práce je dle zadání v češtině Řízení průmyslového robotu s kamerami. Hlavními náplněmi práce autora bylo zprovoznit průmyslový robot CRS Robotics A465 pro jeho další použití a řízení z vyšších programovacích jazyků a vytvořit software pro zpracování obrazu z kamer pro řízení tohoto robotu. Tyto dva cíle také měly být ověřeny za pomoci jednoduché úlohy na bázi dětského hlavolamu „vkládání kostiček do krabičky“.

Práce je výrazně implementačně orientována; její úvodní část víceméně jen popisuje použité prostředky (robot a jeho řídicí systém) a nejedná se tedy o teoretickou nebo řešeršni práci. V praktické části autor uvádí návrh svého řešení a jeho implementaci a v závěru konstatuje splnění zadání, neboť výsledný software je pro požadovanou demonstrační úlohu použitelný.

Co se týče softwarové části práce, výsledkem je dle přiloženého CD rozsahem poměrně malé dílo, které však podle všeho záměru zadání vyhovuje.

Celkově se práce nejvíce jeví být ničím výjimečná, zároveň ale také nevykazuje žádné závažné nedostatky. Práce byla součástí většího projektu zpracovávaného na pracovišti školitele a pro účely tohoto projektu byl proto vypracován text předkládané práce v angličtině (jazykově na dobré úrovni).

Doporučuji, aby práce byla přijata jako diplomová a byla připuštěna k obhajobě.



RNDr. David Obdržálek