



# Hodnocení diplomové práce oponentem

Název práce:	Systém snímání polohy řidiče automobilu		
Student:	Bc. Petr MIESBAUER	Std. číslo:	E17N0054P
Oponent:	Ing. Petr Weissar, Ph.D.		

Kritéria hodnocení práce oponentem	Max. body	Přidělené body
Splnění zadání práce (posuzuje se i stupeň kvality splnění)	25	20
Odborná úroveň práce	50	40
Interpretace výsledků a jejich diskuze, příp. aplikace	15	10
Formální zpracování práce, dodržování norem	10	5

## Hodnocení obsahu a kvality práce, připomínky:

Student se ve své práci věnuje realizaci systému pro snímání polohy řidiče založenému na zpracování obrazu z kamery. V první části shrnuje metody sledování řidiče a stavy, které mohou ohrozit jízdu (nepozornost apod.). V praktické části představuje svoji realizaci založenou na knihovnách dlib a OpenCV. Součástí jsou jak příklady detekovaných stavů řidiče, tak grafy ze zpracovaných hodnot, kde jsou příčiny uvedených stavů řidiče vysvětleny.

### Formální připomínky:

\* Problémy s češtinou - pravopisné chyby, některé věty nedávají smysl.

### Výhrady:

\* V práci mi chybí nějaké příklady kódu, které by usnadnily pochopení činnosti a případnou další práci v tomto projektu. Podobně chybí popis toho, jak se generují data pro grafy, resp. co znamenají jednotlivé sloupce apod.

## Dotazy oponenta k práci:

1. V jakém prostředí SW vytvořen, co je potřeba k opakování testů (verze knihoven apod.) ?
2. Jaká je rychlost zpracování, kolik reálně fps lze zpracovat ?
3. Podle vývojového diagramu - obr. 4.19 - se nedetekuje zívání či usínání pokud není detekováno mrknutí. Má to tak fungovat ?

Diplomovou práci hodnotím klasifikací **velmi dobře** (podle klasifikační stupnice dané směrnici děkana FEL)

Dne: 3.7.2020

.....  
podpis oponenta práce