

# Hodnocení vedoucího diplomové práce

Autor práce: **Bc. Ing. Martin RÖDL**

Název práce: **Návrh modelu robotického manipulátoru**

## Splnění zadání

splněno

## Zhodnocení odborné úrovně práce

Předkládaná diplomová práce se věnuje návrhu modelu robotického manipulátoru. V úvodu práce autor provedl rešerši, která se zabývá problematikou průmyslových manipulátorů a jejich dělení. V práci je popsán mechanický návrh konstrukce manipulátoru, volba motorů pro jednotlivé klouby, návrh a realizace výkonového měniče. Poslední část této práce je věnována navrženému řídicímu systému, který umožňuje řídit manipulátor přes webový prohlížeč. Téma práce je velmi široké, student musel prokázat znalosti v mechanice, elektronice a programování.

## Zhodnocení formální úrovně a práce s literaturou

Po formální stránce je práce spíše průměrná. Na kvalitě práci zejména ubírá nevhodné uspořádání kapitol, nevhodně (chybně) zvolená formulace některých faktů, velké množství chyb a překlepů. To má za následek horší orientaci v textu a v některých případech může dojít i k chybnému vyložení popisované problematiky (především v kapitole 2). Bohužel je vidět, že zpracování textu práce nevěnoval příliš mnoho pozornosti.

## Posouzení podobnosti kvalifikační práce

Tato kvalifikační práce byla, v souladu s Vyhláškou děkana č. 3D/2021 - O kvalifikačních pracích a státních závěrečných zkouškách, prověřena systémem pro odhalování plagiátů Theses.cz, který nevykázal významnou shodu práce s jinými díly.

## Doporučení k obhajobě

Doporučuji k obhajobě

V ..... dne .....

-----  
Ing. Zdeněk Kehl