

HODNOCENÍ DIPLOMOVÉ PRÁCE

Oponent DP

Jméno diplomanta: Bc. Aleš Krivánek

Garantující katedra: KMT

Název diplomové práce: Využití robotického manipulátoru pro výuku na ZŠ

	Předmět hodnocení	Nadprůměrné	Průměrné	Podprůměrné
1	Jazyková a grafická úprava	<input checked="" type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
2	Formální a obsahová stránka práce	<input checked="" type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
3	Vhodnost použitých metod	<input checked="" type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
4	Způsob zpracování a vyhodnocení	<input checked="" type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
5	Správnost získaných výsledků	<input checked="" type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
6	Vlastní přínos	<input checked="" type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>
7	Použité prameny	<input checked="" type="checkbox"/>	<input type="checkbox"/>	<input checked="" type="checkbox"/>

Doplňní hodnocení, připomínky, dotazy:

Bod 1: Po jazykové a grafické stránce je práce zpracována bez závažných nedostatků. Práce má velmi logickou strukturu a je psána velice čtivou a srozumitelnou formou. Grafická uroveň je vysoce zdařilá. Příložené CD je funkční.

Bod 2: Práce z formálního hlediska splňuje stanovené zásady pro vypracovávání diplomových prací. Práce obsahuje 13 kapitol, přičemž 9 kapitol je klíčových. Práce má celkem 82 stran a jednu stranu přílohy. Dále je obohacena o 56 obrázků, které v žádném případě nejsou na úkor psaného textu. Obsah práce můžeme zhruba rozdělit do těchto oblastí: analýza RVP ČR z hlediska výuky robotiky, robotické stavebnice, vlastní sestavení robotické ruky, seznámení s uživatelským prostředím ovládacího softwaru RIOS, problematika kinematiky robota, vytvořené praktické příklady pro využití na ZŠ.

Bod 3: Autor ve své diplomové práci vytvořil prakticky kompletní výukový text, kde zúročil nabyté poznatky z teoretických předmětů (pedagogika, psychologie, technické a infromatické předměty) a praktické dovednosti získané při prezentaci robotického manipulátoru na akcích typu: Olympiáda techniky Dny vědy a techniky v ulicích a z vlastní výuky na SŠ. Proto zde používá mnoho vlastních zkušeností, které zpracoval do vlastního textu. Svě poznatky detailně odborně komentuje v celém textu. Také se zamýšlí o zařazení zmiňované technické pomůcky do výuky různých odborných předmětů na SŠ i na ZŠ.

Bod 4: Zpracování textu je přehledné a srozumitelné.

Bod 5: Získané poznatky jsou v souladu s moderními poznatky z robotiky a pedagogiky.

Bod 6: Přínosem je vytvoření velmi zevrubného výukového textu, kde jsou postupně zmiňovány informace o možnostech pořízení robota přes vlastní montáž až po jeho provozování. Případný čtenář najde zde i technická vylepšení vymyšlená autorem práce. Vše je doplněné četnou obrazovou dokumentací, a proto text může sloužit učitelům při zavádění robotické ruky do výuky jako zpestření mnoha předmětů (fyzika, informatika, automatizace). Oddělení technické výuky určitě po domluvě s autorem využije výukový text v předmětech Automatizace pro učitele B.

Bod 7: Autor řádně cituje odbornou literaturu.

Dotaz: Vysvětlíte problematiku přímé a inverzní kinematiky.

Splnění bodů zadání	<input checked="" type="checkbox"/> úplně	<input type="checkbox"/> částečně	<input type="checkbox"/> nesplněno	
Doporučení práce k obhajobě	<input checked="" type="checkbox"/> ano		<input type="checkbox"/> ne	
Celkové hodnocení práce	<input checked="" type="checkbox"/> výborně	<input type="checkbox"/> velmi dobře	<input type="checkbox"/> dobře	<input type="checkbox"/> nevyhověl
Jméno, příjmení, titul oponenta: Jindřich, Korytář, Ing.				
Pracoviště oponenta: KMT				

19.07.2012

Datum


Podpis