

## Hodnocení vedoucího diplomové práce

**Student:** Uhlíř Jan, Bc.  
**Téma:** Kalibrace robotického pracoviště (id 21997)  
**Vedoucí:** Kapinus Michal, Ing., UPGM FIT VUT

### 1. Informace k zadání

Práce byla zadána ve spolupráci s firmou Kinali. Zadání předpokládá nastudování metod počítačového vidění a práci s robotickým systémem. Vytvořené řešení je funkční a bude použité v rámci projektu Test-it-off.

### 2. Práce s literaturou

Student si literaturu obstarával samostatně.

### 3. Aktivita během řešení, konzultace, komunikace

Aktivita studenta byla zejména v zimním semestru nižší, zvyšovat se začala spíše až s blížícím se termínem odevzdání. Na domluvené schůzky nicméně chodil včas a připraven. Technické aspekty práce student konzultoval především s konzultanty z firmy Kinali.

### 4. Aktivita při dokončování

Aplikační řešení i technická zpráva byly dokončovány na poslední chvíli, přesto byl text konzultován. Většina poznámek se dostala do finálního textu, jeho definitivní podoba již ale z časových důvodů konzultována nebyla.

### 5. Publikační činnost, ocenění

### 6. Souhrnné hodnocení

**dobře (C)**

Pan Uhlíř odvedl standardní práci a jeho řešení bude využito ve společném projektu FIT a Kinali podpořeného MPO.

Prohlášení: Uděluji VUT v Brně souhlas ke zveřejnění tohoto hodnocení v listinné i elektronické formě.

V Brně dne: 6. června 2019

Kapinus Michal, Ing.  
vedoucí práce