

# Posudok (ku práci na tímový projekt)

**Mená študentov:** Bc. Vladimír Vadkerti, Bc. František Balázsy, Bc. Lukáš Šnider,  
Bc. Matej Krajči

**Názov práce:** Inteligentné plánovanie pohybu robota

Práca je v celku komplexná a pre jej vyhotovenie bolo potrebné naštudovať a použiť množstvo algoritmov, čo hodnotíme pozitívne, aj keď nebolo nutné vytvárať vlastné algoritmy ale len implementovať už existujúce. Rovnako kladne hodnotíme aj simulačne získané výsledky, ktoré sú tiež vhodne graficky znázornené.

Negatívami práce sú absencia úvodu, ktorého miesto však čiastočne supluje abstrakt, niekedy horšia úroveň písomného prejavu a kvantitatívne a kvalitatívne slabší level zápisníc a plánu práce.

## Pripomienky a otázky:

Hlavne v kapitole 6.1 máte množstvo gramatických chýb v návode na spustenie, prečo?

V kapitole 4.1 hovoríte o „najoptimálnejšej dráhe“, čo to je? Dráha je buď optimálna (prípadne sub-optimálna) alebo neoptimálna, možno ste chceli použiť pojem najefektívnejšia.

Kvalita poskytnutého videa bola mierne otázna, bola to predbežná verzia?

Dňa 13.5.2020

## Vytvorili:

Bc. Andrej Chmurčiak,

Bc. Viktor Christov,

Bc. Ivan Kenický,

Bc. Bálint Sallay