

POSUDEK VEDOUCÍHO BAKALÁŘSKÉ PRÁCE

Student: Nevřala Filip

Vedoucí práce: Ing. Jakub Novák, PhD.

Studijní program: Softwarové inženýrství

Specializace: -

Akademický rok: 2024/2025

Téma bakalářské práce: Algoritmy pro plánování cesty a jejich implementace v Pythonu

Hodnocení práce:

	A	B	C	D	E	F
	Hodnocení: A – nejlepší; F – nevyhovující					
1. Splnění všech bodů zadání	☒	☐	☐	☐	☐	☐
2. Vhodnost zvolené metody řešení	☐	☒	☐	☐	☐	☐
3. Členění práce (kapitoly, podkapitoly, odstavce)	☐	☒	☐	☐	☐	☐
4. Práce s literaturou a její citace	☐	☐	☒	☐	☐	☐
5. Úroveň jazykového zpracování	☒	☐	☐	☐	☐	☐
6. Formální úroveň práce	☐	☒	☐	☐	☐	☐
7. Kvalita zpracování teoretické části	☐	☐	☒	☐	☐	☐
8. Kvalita zpracování praktické části	☒	☐	☐	☐	☐	☐
9. Dosažené výsledky práce	☒	☐	☐	☐	☐	☐
10. Přínos práce a její využití	☒	☐	☐	☐	☐	☐
11. Spolupráce autora s vedoucím práce	☐	☒	☐	☐	☐	☐

Výsledek kontroly plagiátorství:

Práce byla posouzena z hlediska plagiátorství s výsledkem 6% shodnosti. Práce není plagiát.

Celkové hodnocení práce:

Výsledná známka není průměrem výše uvedených hodnocení. Znamku uvede vedoucí dle svého uvážení dle klasifikační stupnice ECTS:

A – výborně, B – velmi dobře, C – dobře, D – uspokojivě, E – dostatečně, F – nedostatečně.

Stupeň F znamená též „nedoporučuji práci k obhajobě“.

Předloženou bakalářskou práci doporučuji k obhajobě a navrhuji hodnocení

A - výborně.

V případě hodnocení stupněm „F – nedostatečně“ uveďte do připomínek a slovního vyjádření hlavní nedostatky práce a důvody tohoto hodnocení.

Další připomínky, vyjádření, náměty k obhajobě práce (možno pokračovat i na další stránce):

Teoretická část je přehledná, odborně zpracovaná a poskytuje solidní základní vhled do problematiky plánování cesty, včetně přehledu tradičních i pokročilejších algoritmů. Student prokázal schopnost orientace v odborné literatuře a správně interpretoval zásadní pojmy a metody, které tvoří základ této oblasti. Uložte vložit další připomínky, výtky, pochvaly a jiná vyjádření. V praktické části student vytvořil plně funkční interaktivní aplikaci v jazyce Python pro podporu výuky mobilní robotiky.

Jaké komplikace by vznikly při implementaci ve 3D prostoru (drony)?

Proč jste zvolil právě knihovnu PyQt6 pro tvorbu GUI?

Datum

03.06.2025

Podpis vedoucího bakalářské práce