FAMU
FILMOVÁ A TELEVIZNÍ FAKULTA AKADEMIE MÚZICKÝCH UMĚNÍ V PRAZE

Katedra kamery

Posudek teoretické bakalářské práce

Autor/ka práce: **Miloslav Pecháček**

Název práce: **Robotické systémy v umělecké kinematografii**

Posudek vedoucí/ho práce Posudek oponenta/ky **X**

Autor/ka posudku (jméno, příjmení, pracoviště): **MgA. Martin Šec, katedra kamery FAMU**

Hodnocení obsahu a výsledné podoby teoretické bakalářské práce:

Vhodnost zvoleného cíle a přístupu práce.....B

Relativní úplnost zpracované literatury ke zvolenému tématu.....C

Schopnost kriticky vyhodnotit a použít odbornou literaturu.....C

Logičnost struktury práce, souvislost jejich kapitol a jejich proporce.....C

Jazyková a stylistická úroveň práce.....C

Dodržení citační normy (pokud se v textu opakovaně vyskytují přejaté pasáže bez udání zdroje, práce nemůže být doporučena k obhajobě) .....ANO

Obrazové přílohy v dostatečném rozsahu, oprávněnost a vhodnost příloh, grafická úprava .....C.

Původnost práce, přínos k rozvoji oboru.....B

Celkové hodnocení bakalářské práce (A-F) C

Vlastní slovní hodnocení bakalářské práce:

Miloslav Pecháček si klade za cíl své bakalářské práce seznámit nás se základními typy robotických systémů používaných v kinematografii a jejich vývojem v historii. V úvodní části představuje tři výrazné osobnosti, které se nejvíce zasloužily o vývoj této technologie od Hvězdných válek až k poslednímu Jurskému parku z roku 2018. Podrobněji se věnuje jednotlivým motion control zařízením a jejich charakteristikám. Na závěr historického přehledu uvádí příklad videoklipu Kylie Minogue z roku 2002, kde se v jednom záběru zpěvačka i ostatní postavy vyskytují 4x současně. Dále se zabývá přínosem robotických systémů kinematografii a jejich omezeními. O jednotlivých typech systému se dozvídáme poněkud útržkovitě informace ne vždy zcela korektní (viz velikost Technodolly), některé údaje též vycházejí zřejmě ze starších zdrojů, či nejsou úplné, protože se nedozvíme

například o sytému BOLT X s rychlostí pohybu kamery až 9,7m/s, ačkoli autor zmiňuje pomalejší systémy. Popisu procesu snímání replikovaného pohybu a následné postprodukce záznamu by se dalo též leccos vytknout. Chybí mi třeba kapitola o stabilizovaných ručně či dálkově ovládaných zařízeních s výstupem metadat z kamery a pohybového systému pro další zpracování zejména v oblasti následné kombinace reálu s 3D objekty či pozadím. Celkově práce Miloslava Pecháčka splňuje požadavky kladené na bakalářskou práci a doporučuji ji k obhajobě.

Datum: **13.9.2020** Podpis: **Martin Šec**