

**Harmonogram obhajob bakalářských prací a státních závěrečných zkoušek programu Kybernetika a robotika
konaných na katedře řídicí techniky 7. února 2023**

Komise č. 1

doc. Ing. Petr Hušek, Ph.D.	předseda	K13135
prof. Ing. Pavel Ripka, CSc.	místopředseda	K13138
Ing. Robert Pěnička, Ph.D.		K13133
Dr. Mgr. Petr Koníček		K13102
Ing. Petr Augusta, Ph.D.		externí člen
Ing. Jaroslav Klapálek	zapisovatel	

Místnost: KN:E-14 Fakulta elektrotechnická ČVUT v Praze, Karlovo nám. 13, Praha 2, budova E – přízemí vpravo

Zkouška před komisí	Jméno studenta	Název bakalářské práce	Vedoucí práce Oponent práce
08.30 - 09.15	Michal Kasarda	Lokální venkovní navigace mobilního robotu s mapováním průchodnosti terénu	Chudoba Jan, Ing. / Prágr Miloš, Ing.
9.20 – 10.05	Vratislav Besta	Mobile Robot Navigation on Rough Terrain	Chudoba Jan, Ing. / Prágr Miloš, Ing.
10.10 – 10.55	Michal Mikeska	Time-Series Classification for Action Detection in Imitation Learning	Štěpánová Karla, Mgr, Ph.D./ Straka Zdeněk, Ing.
11.00 – 11.45	Milan Mitterko	Brake-by-wire control system platform development	Haniš Tomáš doc. Ing.,Ph.D./ Bušek Jaroslav Ing.,Ph.D.

**Obhajoby diplomových prací a státní závěrečné zkoušky programu Kybernetika a robotika
konané na katedře řídicí techniky 8. února 2023**

Komise č. 2

doc. Ing. Martin Hromčík, Ph.D.	předseda	K13135
doc. Ing. Antonín Platil, Ph.D.	místopředseda	K13138
Ing. Tomáš Báča, Ph.D.		K13133
doc. Ing. Tomáš Haniš, Ph.D.		K13135
Ing. Jaroslav Pekař, Ph.D.		externista
Ing. Denis Efremov	zapisovatel	

Místnost: KN:E-14 Fakulta elektrotechnická ČVUT v Praze, Karlovo nám. 13, Praha 2, budova E – přízemí vpravo

Zkouška před komisí	Jméno studenta	Název bakalářské práce	Vedoucí práce Oponent práce
8.30 - 9.30	Ondřej Procházka	Trajectory Planning for Autonomous Landing of a Multicopter on a Boat	Báča Tomáš, Ing. Ph.D. Ecorchard Gaël Pierre Marie Dr.
9.30 – 10.30	Matěj Štětka	Tvorba nových výukových materiálů pro předměty využívající LEGO Mindstorms	Hlinovský Martin, Ing. Ph.D. Kirschner Filip, Ing.
10.30 – 11.30	Jan Švancar	Autonomous vehicle trajectory tracking algorithms	Haniš Tomáš, doc. Ing. Ph.D. Filip Jan, Ing.,