

**Harmonogram obhajob diplomových prací a státních závěrečných zkoušek oboru Kybernetika a robotika  
konaných na katedře řídicí techniky 8. června 2022**

Komise č. 3

prof. Ing. Jan Holub, Ph.D

předseda

K13138

Ing. Jiří Zemánek, Ph.D.

místopředseda

K13135

Ing. Pavel Píša, Ph.D.

K13135

Ing. Tomáš Vojtíš, Ph.D.

K13133

Ing. Martin Žáček, Ph.D.

K13102

Ing. Eva Pčolka, Ph.D.

externista

Ing. Loi Do

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 - 9.15	<b>Michal Vojtěch</b>	Development of software for motor controller of an electric formula	Efremov Denis, Ing. Cejnar Pavel, Ph.D.
9.20 - 10.05	<b>Krejčí Oskar</b>	Test Environment for Automated Lane Keeping System Verification	Sojka Michal, Ing., Ph.D. Efremov Denis, Ing.
10.10 – 10.55	<b>Poludin Mikhail</b>	An Improved RRT* Algorithm for Multi-Robot Path Planning	Pereira Do Nascimento Tiago, Ph.D. Sláma Jakub, Ing.
11.00 - 11.45	<b>Chleboun Jan</b>	Spanning Tree Coverage Algorithm on Large Spaces for Multi-UAV Systems	Pereira Do Nascimento Tiago, Ph.D. Váňa Petr, Ing..

Zkouška před komisí	Jméno studenta	Název bakalářské práce	Vedoucí práce Oponent práce
12.45 - 13.30	<b>Lenc Michal</b>	Open Rapid Control Prototyping and Real-Time Systems	Píša Pavel, Ing., Ph.D. Bucher Roberto, prof.
13.35 - 14.20	<b>Uchytíl Adam</b>	Trajectory planning for distributed magnetic manipulation	Zemánek Jiří, Ing., Vonásek Vojtěch, Ing., Ph.D.
14.25 - 15.10	<b>Douda Petr</b>	Implementation of a distributed MES in Testbed for Industry 4.0	Vyskočil Jiří, RNDr., Ph.D. Novák Antonín, Ing.