

**Harmonogram obhajob bakalářských prací a státních závěrečných zkoušek programu Kybernetika a robotika
konaných na katedře řídicí techniky 14. června 2023**

Komise č. 1

Ing. Martin Hlinovský, Ph.D.	předseda	K13135
Ing. Vojtěch Petrucha, Ph.D.	místopředseda	K13138
Mgr. Karla Štěpánová, Ph.D.		K13133
Doc. Ing. Tomáš Haniš, Ph.D.		K13135
Ing. Jan Rathouský, Ph.D.		externí člen
Ing. Vilém Heinz	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	Vágner Josef	Software for posturometric platform	Haniš Tomáš, Ing. Ph.D. Liškář Petr, Ing.
9.20 - 10.05	Šťastný Adam	Sensorics equipment for posturometric platform	Haniš Tomáš, Ing. Ph.D. Liškář Petr, Ing.
10.10 – 10.55	Laušman David	Long-term posturometric data analysis	Haniš Tomáš, Ing. Ph.D. Liškář Petr, Ing.
11.00 - 11.45	Mareš Jan	Soubor řešených úloh pro předmět Roboti s využitím stavebnice LEGO Education SPIKE Prime	Hlinovský Martin, Ing., Ph.D. Kirschner Filip, Ing.
11.55 – 12,40	Matoušek Ondřej	Axion-Like-Particle Search Using Machine Learning for the Signal Sensitivity Optimization with Run-3 LHC Data Recoded by the ATLAS Experiment	Sopczak André, doc. Dr. Flach Boris, doc., Dr. rer. nat. habil.

Zkouška před komisí	Jméno studenta	Název bakalářské práce	Vedoucí práce Oponent práce
13.30 – 14.15	Vaněk Jakub	Knihovna pro senzory a akční členy nové FEL Open - Cube	Hlinovský Martin, Ing., Ph.D. Kirschner Filip, Ing.
14.20 – 15.05	Kovář David	Robotic Motion Planning Guided by Demonstration	Petrík Vladimír, Ing., Ph.D. Behrens Jan Kristof, Dr., MSc.
15.10 – 15.55	Procházka Michal	Ovládání humanoidního robota Tiago pomocí gest	Vavrečka Michal Mgr., Ph.D. Kulich Miroslav RNDr., Ph.D.