

**Harmonogram obhajob bakalářských prací a státních závěrečných zkoušek programu Kybernetika a robotika
konaných na katedře řídicí techniky 15. června 2023**

Komise č. 2

doc. Ing. Petr Hušek, Ph.D.	předseda	K13135
prof. Ing. Tomáš Svoboda, Ph.D.	místopředseda	K13133
doc. Ing. Antonín Platil, Ph.D.		K13138
Ing. Robert Pěnička, Ph.D.		K13133
Ing. Jirí Roubal, Ph.D.		externista
Ing. Adam Kollarčík	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
8.00 – 8.45	Dubský Libor	Stabilization of an Autonomous Multirotor UAV with Doppler Radars	Heřt Daniel Ing. Rouček Tomáš Ing.
8.50 – 9.35	Fiala Ondřej	Retargeting Infant Movements to Baby Humanoid Robots	Hoffmann Matěj, doc. Mgr., Ph.D. Kanazawa Hoshinori, Ph.D.
9.40 - 10.25	Vaculínová Noemi	Evaluation Framework for Infant 3D Pose Extraction from RGB Images Using RGB-D Cameras and Motion Capture System	Hoffmann Matěj, doc. Mgr., Ph.D. Hesse Nikolas, Dr.
10.30 – 11.15	Nevole Tomáš	Multimodal RGBD Object Detection for Autonomous Car	Šalanský Vojtěch, Ing., Ph.D. Vrba Matouš, Ing.
11.20 – 12.05	Macalík Jan	Reconstruction of a 3D Scene from a Monocular Camera for Autonomous Unmanned Aerial Vehicles	Petrлік Matěj, Ing. Pivoňka Tomáš, Ing.

Zkouška před komisí	Jméno studenta	Název bakalářské práce	Vedoucí práce Oponent práce
13.00 - 13.45	Maňur Matyáš	Tapster robot	Tenkl Michal, Ing. Krsek Pavel Ing., Ph.D.
13.50 - 14.35	Hřebec Jan	Nonlinear Predictive Control of Unmanned Aerial Vehicle in Environments with Obstacles	Pěnička Robert, Ing., Ph.D. Haniš Tomáš, doc. Ing., Ph.D.
14.40 - 15.25	Kučera Aleš	Active Learning for Semantic Segmentation of Point Clouds	Agishev Ruslan, MSc. Neoral Michal, Ing.