

**Harmonogram obhajob bakalářských prací a státních závěrečných zkoušek oboru Kybernetika a robotika
konaných na katedře řídicí techniky 20. června 2023**

Komise č. 4

doc. Ing. Petr Hušek, Ph.D.	předseda	K13135
doc. Ing. Antonín Platil, Ph.D.	místopředseda	K13138
Ing. Petr Pošík, Ph.D.		K13133
Ing. Tomáš Vojtíš, Ph.D.		K13133
Ing. Petr Augusta, 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
8.30 - 9.15	Filčík Adrian	Robotic Helicopter Indoor Localization	Chudoba Jan Ing. Štěpán Petr RNDr.,Ph.D.
9.20 - 10.05	Čapek David	Volumetric Mapping Onboard Unmanned Helicopter	Báča Tomáš Ing.,Ph.D. Chudoba Jan Ing.
10.10 – 10.55	Malfatti Daniel	Ray Tracing Simulation of X-Ray Optical Systems for Space Applications	Báča Tomáš Ing.,Ph.D. Maršíková Veronika Ing.,Ph.D.
11.00 - 11.45	Toman Ondřej	Hardware accelerated risk-aware motion planning	Čížek Petr Ing. Báča Tomáš Ing.,Ph.D.
11.50 – 12.35	Lorenc Jakub	Automatické řízení tahu vrtule s proměnným úhlem nastavení	Belák Jan Ing. Kratochvíl Aleš Ing.,Ph.D.
13.30 – 14.15	Riss Václav	Navigace v rozlehlých budovách pro osoby se sníženou schopností pohybu a sníženou orientací v prostoru	Novák Petr Ing.,Ph.D. Děd Pavel Ing.,Ph.D.
14.20 – 15.05	Vrňata Martin	Pomůcka pro rehabilitaci (cvičení) pohyblivosti okohybných svalů	Novák Petr Ing.,Ph.D. Děd Pavel Ing.,Ph.D.
15.10 – 15.55	Petřík Vít	Fusion of UWB-Based Distance Sensors with a Visual Relative Localization System	Walter Viktor Ing. Hlaváč Václav prof. Ing.,CSc
16.00 – 16.45	Šída Lubor	Optimalizace algoritmů pro hledání časových vzorů v komponentech modelů prostředí pro autonomní roboty	Vintr Tomáš Ing. Majer Filip Ing.