

**Harmonogram obhajob bakalářských prací a státních závěrečných zkoušek oboru Kybernetika a robotika
konaných na katedře řídicí techniky 22. června 2023**

Komise č. 6

doc. Ing. Zdeněk Hurák, Ph.D.	předseda	K13135
Ing. Pavel Mlejnek, Ph.D..	místopředseda	K13138
Ing. Vojtěch Vonásek, Ph.D.		K13133
prof. Ing. Vladimír Havlena, CSc..		K13135
Ing. Matej Pčolka, Ph.D.		externista
Ing. Josef Grus	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	Mikoláš Ondřej	Ovládání průmyslového robotu za pomoci systému pro virtuální realitu	Smutný Vladimír Ing.,Ph.D. Rustler Lukáš Ing.
9.20 - 10.05	Franek Ondřej	Measuring Buoy and a Mechanism for Its Deployment by an Unmanned Aerial Vehicle	Šrámek Martin Ing. Pučejdl Krištof Ing
10.10 – 10.55	Verner Tomáš	An Environmnet for Evaluation of Robotic Experiments	Kulich Miroslav RNDr.,Ph.D. Vonásek Vojtěch Ing.,Ph.D.
11.00 - 11.45	Chládek Radek	Odhadování sklonu vozovky multisenzorickou fúzí na palubě vozidla	Hurák Zdeněk doc. Ing.,Ph.D. Pachner Daniel Ing.,Ph.D.
11.50 – 12.35	Vondrášek Matouš	Odhadování decelerace vozidla fúzí měření z akcelerometru a odometrie	Hurák Zdeněk doc. Ing.,Ph.D. Pachner Daniel Ing.,Ph.D.

Zkouška před komisí	Jméno studenta	Název bakalářské práce	Vedoucí práce Oponent práce
13.30 – 14.15	Kříž Matěj	Platforma pro prototypování algoritmů pro palubní odhadování pohybových stavů vozidel multisenzorickou fúzí	Hurák Zdeněk doc. Ing.,Ph.D. Herman Ivo Ing.,Ph.D.
14.20 – 15.05	Kašpar Jakub	Algoritmy pro palubní odhadování pohybových stavů vozidla pomocí multisenzorické fúze	Hurák Zdeněk doc. Ing.,Ph.D. Herman Ivo Ing.,Ph.D.
15.10. – 15.55	Ošlejšek Štěpán	Using Julia language for automatic control of an educational laboratory model	Hurák Zdeněk doc. Ing.,Ph.D. Sojka Michal Ing.,Ph.D.