

## Harmonogram obhajob diplomových prací a státních závěrečných zkoušek oboru Kybernetika a robotika konaných na katedře řídicí techniky 8. září 2020

### Komise č. 5

Doc. Ing. Zdeněk Hurák, Ph.D.	předseda	K13135
Doc. Ing. Martin Hromčík, Ph.D.	místopředseda	K13135
Doc. Ing. Antonín Platil, Ph.D.		K13138
Ing. Vojtěch Vonásek, Ph.D.		K13133
Ing. Jaroslav Pekař, 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 diplomové práce	Vedoucí práce Oponent práce
8.30 - 9.30	<i>Černý Lukáš</i>	Algorithms for advanced motion control using permanent magnet synchronous motors and brushless DC motors	Hurák Zdeněk, doc. Ing. Ph.D. Kvasnica Michal, doc. Ing. Ph.D.
9.30 - 10.30	<i>Zahrádka David</i>	Optimization-based control of the F1/10 autonomous racing car	Klapálek Jaroslav, Ing. Vajnar Martin, Ing.
10.30 - 11.30	<i>Kovbasjuková Oxana</i>	Distributed control on SmartWire Device Technology without a master node	Sojka Michal, Ing. Ph.D. Dědourek Pavel, Ing.

Zkouška před komisí	Jméno studenta	Název diplomové práce	Vedoucí práce Oponent práce
12.45 - 13.45	<i>Jakub Csanda</i>	Indoor UAV localization using Ultra-wideband system	Rollo Milan, Ing. Ph.D. Petráček Pavel, Ing.
13.45 - 14.45	<i>Markus Stroot</i>	Co-Simulation of distributed flexibility coordination schemes	Offergeld Thomas, M.Sc. Wagner Daniel Robert, MSc.