

**Harmonogram obhajob diplomových prací a státních závěrečných zkoušek oborů**  
**Systémy a řízení a Kybernetika a robotika**  
**konaných na katedře řídicí techniky 11. června 2019**

Komise č. 1

doc. Ing. Petr Hušek, Ph.D.	předseda	K13135
doc. Ing. Radislav Šmíd, Ph.D.	místopředseda	K13138
prof. Ing. Vladimír Havlena, Ph.D.		K13135
Ing. Martina Saska, Dr. rer.nat.		K13133
doc. Ing. Jan Bílek, CSc.		externista

Ing. Ondřej Benedikt	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
8.00-9.00	<b><i>Bc. Do Loi (SaŘ)</i></b>	V2V communication-enabled collision avoidance for railroad vehicles	Hurák Zdeněk, doc.Ing. Ph.D. Pichlík Petr, Ing. Ph.D.
9.00-10.00	<b><i>Bc. Wernisch Šimon (SaŘ)</i></b>	Distributed control of a platoon of wirelessly communicating slotcars using a Simulink generated code	Hurák Zdeněk doc. Ing.,Ph.D. Sojka Michal, Ing. Ph.D.
10.00-11.00	<b><i>Bc. Hývl David (SaŘ)</i></b>	Aplikace pro detekci požáru pomocí termokamery	Kovář Jan, Ing. Krsek Pavel, Ing. Ph.D.
11.00-12.00	<b><i>Bc. Al Reyahi Karim (SaŘ)</i></b>	Vehicle states estimation	Haniš Tomáš, Ing. Ph.D. Pekař Jaroslav, Ing. Ph.D.
13.00-14.00	<b><i>Bc. Bertl Lukáš (SaŘ)</i></b>	Self-assembly: modelling, simulation, and planning	Kulich Miroslav, RNDr, Ph.D. Tyburec Marek, Ing.
14.00-15.00	<b><i>Bc. Bayer Jan (KyR)</i></b>	Autonomous Exploration of Unknown Rough Terrain with Hexapod Walking Robot	Faigl Jan, doc. Ing. PhD. Kulich Miroslav, RNDr. Ph.D.
15.00–16.00	<b><i>Bc. Polák Adam (KyR)</i></b>	Control system for a dual-stage high-precision electromechanical motion platform	Hurák Zdeněk doc. Ing.,Ph.D. Šika Zbyněk, prof. Ing. Ph.D.