

Harmonogram obhajob bakalářských prací a státních závěrečných zkoušek oboru
Kybernetika a robotika
konaných na katedře řídicí techniky 18. června 2019

Komise č. 1

doc. Ing. Petr Hušek, Ph.D.	předseda	K13135
RNDr. Petr Štěpán, Ph.D.	místopředseda	K13133
Ing. Jiří Zemánek, Ph.D.		K13135
doc. Ing. Antonín Platil, Ph.D.		K13138
Ing. Jaroslav Jíra, CSc.		K13102
Ing. Jiří Roubal, Ph.D.		externista
 Ing. Martin Gurtner	 zapisovatel	

Místo: 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
08.30 - 09.15	Zoula Martin	Locomotion Control of Hexapod Walking Robot with Four Degrees of Freedom per Leg	Faigl Jan doc. Ing. Ph.D. Čížek Petr Ing. Heřt Daniel Ing.
09.15 - 10.00	Tržil Miroslav	FPGA-based Control of Multi-Legged Walking Robot	Faigl Jan doc. Ing. Ph.D. Čížek Petr Ing. Chudoba Jan Ing.
10.00 - 10.45	Koropecký Viktor-Adam	GPU-accelerated computer vision system for feedback micro-manipulation	Gurtner Martin Ing. Krsek Pavel Ing. Ph.D.
10.45 - 11.30	Pospíchal Lukáš	Ferrofluid display	Zemánek Jiří Ing., Ph.D. Janošek Michal Ing. Ph.D.
12.30 - 13.15	Starý Jakub	Fontána s Gaussovou puškou	Zemánek Jiří Ing., Ph.D. Petrucha Vojtěch Ing., Ph.D.
13.15 – 13.45	Bulander Filip	Interface iOS for control of an unmanned helicopter in ROS	Saska Martin, Ing. Dr. rer. nat. Zajačík Michal Ing.