

**Harmonogram obhajob bakalářských prací a státních závěrečných zkoušek oboru
Kybernetika a robotika
konaných na katedře řídicí techniky 20. června 2019**

Komise č. 3

Ing. Martin Hlinovský, Ph.D.	předseda	K13135
doc.Ing. Jan Fischer, CSc.	místopředseda	K13138
Ing. Tomáš Haniš, Ph.D.		K13135
Ing. Jaroslav Plocek, CSc.		K13102
Ing. Vojtěch Vonásek, Ph.D.		K13133
doc.Ing. Ondřej Vysoký, CSc.		externista
 Ing. Denis Efremov	 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
08.30 - 09.15	<i>Šrámek Martin</i>	Využití robota LEGO Mindstorms EV3 - Návrh robota hrajícího na harmoniku pro propagaci FEL	Hlinovský Martin, Ing. Ph.D. Kirschner Filip, Ing.
09.15 - 10.00	<i>Kučera Jan</i>	Vehicle slip ratio control system	Haniš Tomáš Ing. Ph.D. Liškář Petr Ing.
10.00 - 10.45	<i>Minarik Jiří</i>	Yaw Stabilization of 4 Wheel Steering Cars	Efremov Denis Ing. Liškář Petr Ing.
10.45 - 11.30	<i>Turnovec Petr</i>	Vehicle Slip Ratio Control System for Torque Vectoring Functionality	Haniš Tomáš Ing. Ph.D. Liškář Petr Ing.
11.30 - 12.15	<i>Nguyenová Minh Thao</i>	High-Fidelity Modeling of Hexapod Walking Robot Locomotion	Faigl Jan doc. Ing. Ph.D. Čížek Petr Ing. Vonásek Vojtěch, Ing. Ph.D.