

**Harmonogram obhajob diplomových a státních závěrečných zkoušek programu Kybernetika a robotika
konaných na katedře řídicí techniky 16. června 2022**

Komise č. 1

doc. Ing. Martin Hromčík, Ph.D.	předseda	K13135
Ing. Radek Sedláček, Ph.D.	místopředseda	K13138
doc. Ing. Tomáš Haniš		K13135
Ing. Vladimír Smutný, Ph.D.		K13133
Ing. Jaroslav Pekař, Ph.D.	externista	
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 - 9.30	<i>Veselý Tomáš</i>	Day to night image style transfer with light control	Haniš Tomáš, doc. Ing., Ph.D. Bušek Jaroslav, Ing. Ph.D.
9.30 - 10.30	<i>Rutrlé Tomáš</i>	Hyperbolic positioning in UWB networks with non-transmitting tag	Haniš Tomáš, doc. Ing., Ph.D. Klaučo Martin, Ing. MSc., Ph.D.
10.30 - 11.30	<i>Souček Pavel</i>	Modeling and optimization for traffic signal preemption for emergency vehicles using V2X communication	Dostál Jiří, Ing. Trnka Pavel, Ing. Ph.D.
10.30 - 11.30	<i>Belák Jan</i>	Modeling and optimization for traffic signal preemption for emergency vehicles using V2X communication	Hromčík Martin, Ing. Ph.D. Hospodář Pavel, Ing.

Zkouška před komisí	Jméno studenta	Název bakalářské práce	Vedoucí práce Oponent práce
12.30 - 13.30	<i>Konopiský Adam</i>	Real-time phase reconstruction for dielectrophoretic micromanipulation	Čech Jan, Ing., Ph.D. Hromčík Martin, Ing. Ph.D.
13.30 - 14.30	<i>Boháč Marek</i>	Optimal planning and control of vehicle dynamics	Vošahlík David Ing. Vonásek Vojtěch, Ing., Ph.D.
13.30 - 14.30	<i>Kučera Jan</i>	Optimal planning and control of vehicle dynamics	Vošahlík David Ing. Knap Václav, MSc., Ph.D.