



P O Z V Á N K A

na obhajobu disertační práce

„Mapování prostředí a plánování trajektorie pohybu mobilního robotu“

Ing. Pavla PIRKLA

Ústav mechatroniky a technické informatiky
Fakulta mechatroniky, informatiky a mezioborových studií
Technická univerzita v Liberci

Školitel: Doc. Mgr. Ing. Václav ZÁDA, CSc., MTI, FM, TU v Liberci

Složení komise:

předseda:

Prof. Ing. Aleš RICHTER, CSc., MTI, FM, TU v Liberci

místopředseda:

Prof. RNDr. Ing. Miloslav KOŠEK, CSc., emeritní profesor

členové:

Doc. Ing. Pavel NAHODIL, CSc., Katedra kybernetiky, FEL, ČVUT v Praze
- oponent

Doc. Dr. Ing. Petr NOVÁK, CSc., Katedra robotiky, FS, VŠB-TU Ostrava
- oponent

Doc. Ing. Petr TŮMA, CSc., MTI, FM, TU v Liberci

Doc. Ing. Josef JANEČEK, CSc., MTI, FM, TU v Liberci

Mgr. Roman NERUDA, CSc., Ústav informatiky, AV ČR, v.v.i.

Termín konání:

Obhajoba disertační práce se koná v úterý 10. 11. 2009 od 10.30 hodin ve velké zasedací místnosti DFM (Hálkova 6, budova A, 1. patro).

Podle Studijního a zkušebního řádu TUL je tato obhajoba veřejná a jsou na ni zváni studenti doktorského studia všech fakult, školitelé, studenti všech oborů a další zájemci.