

Univerzita Karlova v Praze
Matematicko-fyzikální fakulta

ZÁZNAM O PRŮBĚHU OBHAJOBY
DISERTAČNÍ PRÁCE

Název práce: Robot Localization

Jazyk práce: angličtina

Jméno studenta/studentky: RNDr. David Obdržálek

Studijní program: Informatika

Studijní obor: 4I2 Softwarové systémy

Školitel: Prof. RNDr. Jaroslav Pokorný, CSc. – KSI MFF UK

Oponenti: Prof. Branislav A. Borovac, Ph.D. – University of Novi Sad, Serbia
Prof. Dr. rer. nat. Achim Gottscheber – SRH University of Heidelberg, Germany (přítomen)

Členové komise: Doc. Ing. K. Richta, CSc. (předseda) – KSI MFF UK (přítomen)
Prof. Ing. F. Plášil, DrSc. (místopředseda) – KDSS MFF UK (nepřítomen)
Prof. RNDr. P. Vojtáš, DrSc. – KSI MFF UK (nepřítomen)
Doc. Ing. J. Janeček, CSc. – FEL ČVUT (přítomen)
Doc. Ing. V. Šebesta, DrSc. – ÚI AV ČR (nepřítomen)
RNDr. A. Říha, CSc. – ÚI AV ČR (přítomen)
Mgr. R. Neruda, CSc. – ÚI AV ČR (nepřítomen)
Doc. RNDr. T. Skopal, Ph.D. – KSI MFF UK (přítomen)
Doc. Ing. P. Tůma, Dr. – KDSS MFF UK (nepřítomen)
RNDr. D. Bednárek, Ph.D. – KSI MFF UK (přítomen)
RNDr. J. Yaghob, Ph.D. – KSI MFF UK (přítomen)
RNDr. A. Koubková, CSc. – KDSS MFF UK (přítomna)
RNDr. P. Hnětynka, Ph.D. – KDSS MFF UK (nepřítomen)
RNDr. J. Kofroň, Ph.D. – KDSS MFF UK (přítomen)

Datum obhajoby: 24. září 2012

Průběh obhajoby:

Předseda komise zahájil obhajobu konstatováním, že byly splněny všechny podmínky pro její konání, a představil uchazeče. Poté přečetl školitel své vyjádření k osobě uchazeče a k předložené práci, ve kterém doporučil udělení hodnosti Ph.D. Uchazeč pak prezentoval hlavní myšlenky a výsledky své práce spočívající především v konkretizaci a implementaci mechanismů Monte Carlo lokalizace a satelitní lokalizace (GPS) při řízení pohybu robotů. Následovaly posudky oponentů, v obou bylo konstatováno, že úroveň předložené práce dokládá schopnost uchazeče samostatně a tvůrčím způsobem vědecky pracovat. Následující dotazy oponentů uchazeč uspokojivě zodpověděl, stejně tak jako dotazy dalších členů komise ve volné diskusi (byly zaměřeny zejména na konfiguraci hardwaru při realizaci lokalizačních metod,

Pokyny pro předsedy nebo místopředsedy komisi:

Práce v elektronické podobě musí být studentem vložena do SIS. Formulář vyplňte ve všech bodech v elektronické podobě. V bodě Členové komise se uvedou všichni členové komise a za jejich jména se uvede „(přítomen)“ nebo „(nepřítomen)“. Předseda nebo místopředseda komise je jejím členem. V bodě Průběh obhajoby by měly být uvedeny alespoň čtyři věty vystihující průběh obhajoby. Po vyplnění formuláře ho vytiskněte, dole formulář ještě vlastnoručně podepište a přiložte k zápisu o státní závěrečné zkoušce. Současně vložte formulář v elektronické podobě (bez vlastnoručního podpisu) do SIS.

rychlost výpočtů, možnost paralelizace, vliv nových architektur, situaci s více roboty a komunikaci mezi nimi). Obhajoba pak pokračovala neveřejnou částí a tajným hlasováním, na jehož základě RDSO 4I2 udělila RNDr. Obdržálkovi titul Ph.D.

Počet publikací: 23

Výsledek hlasování:

Počet členů s právem hlasovacím: 14

Počet přítomných členů: 8

Odevzdáno hlasů kladných: 8

Odevzdáno hlasů neplatných: 0

Odevzdáno hlasů záporných: 0

Výsledek obhajoby: X prospěl/a neprospěl/a

Předseda nebo místopředseda komise:

Doc. Ing. K. Richta, CSc.

Pokyny pro předsedy nebo místopředsedy komisi:

Práce v elektronické podobě musí být studentem vložena do SIS. Formulář vyplňte ve všech bodech v elektronické podobě. V bodě Členové komise se uvedou všichni členové komise a za jejich jména se uvede „(přítomen)“ nebo „(nepřítomen)“. Předseda nebo místopředseda komise je jejím členem. V bodě Průběh obhajoby by měly být uvedeny alespoň čtyři věty vystihující průběh obhajoby. Po vyplnění formuláře ho vytiskněte, dole formulář ještě vlastnoručně podepište a přiložte k zápisu o státní závěrečné zkoušce. Současně vložte formulář v elektronické podobě (bez vlastnoručního podpisu) do SIS.