

## 2.7.2019 Robotika a kybernetika

## 2.7.2019 Robotika a kybernetika

## 2.7.2019 Robotika a kybernetika

<b>1. Komisia</b>	<b>miestnosť - D 619</b>
<b>Predseda:</b>	<b>prof. Ing. Peter Hubinský, PhD.</b>
Členovia:	doc. Ing. Andrej Babinec, PhD.
	Ing. Jozef Dúbravský, PhD.
	Ing. Peter Pászto, PhD.
	Ing. Martin Dekan, PhD.
	Ing. Michal Tólgýessy, PhD.
tajomník	Ing. Adam Sojka

<b>2. Komisia</b>	<b>miestnosť - D 713</b>
<b>Predseda:</b>	<b>prof. Ing. Ivan Sekaj, PhD.</b>
Členovia:	doc. Ing. Ján Kardoš, PhD.
	Ing. Fedor Lehocki, PhD.
	Ing. Slavomír Kajan, PhD.
	Ing. Ladislav Kőrösi, PhD.
tajomník	Ing. Dominika Banášová

<b>3. Komisia</b>	<b>miestnosť - D 332</b>
<b>Predseda:</b>	<b>prof. Ing. Ján Murgaš, PhD.</b>
Členovia:	prof. Ing. Jarmila Pavlovičová, PhD.
	Ing. Leo Mrafko, PhD.
	Ing. Martin Ernek, PhD.
	Ing. Marián Tárnik, PhD.
tajomník	Ing. Martin Ivan

čas	študent	téma BP	vedúci
8:00	Tomáš Kura	Model plniacej linky	Ing. Luboš Chovanec, PhD.
8:30	Patrik Herčút	Využitie aplikačného softvéru RobotStudio na návrh robotizovanej bunky pre vybranú firmu	Ing. Martin Komák, PhD.
9:00	Viktor Christov	Riadenie priemyselného robota na základe vizuálneho systému	doc. Ing. Andrej Babinec, PhD.
9:30	Andrej Chmurčiak	Robotizovaná stavba steny v prostredí Grasshopper	Ing. Michal Adamik
10:00	Martin Psočka	Riadenie autonómneho vozidla	prof. Ing. František Duchoň, PhD.
10:30	Lukáš Končál	Riadiaci systém ohrevu vody v bazénoch	Ing. Jozef Dúbravský, PhD.
11:00	Martin Kulík	Návrh haptického ovládača pre ovládanie mobilného robota	prof. Ing. Peter Hubinský, PhD.
11:30	Sendrik Čáfal	Zameranie pohyblivého objektu kamerovým systémom v 2D priestore	prof. Ing. František Duchoň, PhD.
12:00	Viktor Lučkanič	Optimalizácia materiálového toku vo výrobnom systéme	prof. Ing. František Duchoň, PhD.
12:30	Ivan Kenický	Kinematika robotického manipulátora	doc. Ing. Andrej Babinec, PhD.

čas	študent	téma BP	vedúci
8:00	Kristián Lacko	Diagnostika anomálií na obrazoch siete pomocou konvolučných neuronových sietí	Ing. Slavomír Kajan, PhD.
8:30	Márk Pál	Dvojsovové polohovadlo	Ing. Luboš Chovanec, PhD.
9:00	Michal Škvarko	Tvorba automatického návrhu simulácií križovatiek	Ing. Martin Komák, PhD.
9:30	Denis Vasko	Evolúcia myslenia a riadenia	prof. Ing. Ivan Sekaj, PhD.
10:00	Filip Zúbek	Robotický systém na lúštenie Rubikovej kocky	Ing. Juraj Stačka, PhD.
10:30	Peter Kresak	Analýza kvality riadenia s premenlivou štruktúrou	doc. Ing. Ján Kardoš, PhD.
11:00	Michal Žembery	Návrh riadenia udalostného systému	doc. Ing. Andrej Babinec, PhD.
11:30	Vladimír Beňák	Návrh systému automatického riadenia teploty vo vykurovacom zariadení	Ing. Štefan Bucz, PhD.
12:00	Bálint Sallay	Robotizované prekladanie objektov v prostredí Grasshopper	Ing. Michal Adamik

čas	študent	téma BP	vedúci
8:00	Matej Hroboň	Matematické modelovanie dynamických systémov	Ing. Marián Tárnik, PhD.
8:30	Miroslav Lomen	Monitorovací softvér - Power Monitoring Expert	Ing. Ladislav Kőrösi, PhD.
9:00	Eva Štalmachová	Robot Stopár	Ing. Luboš Chovanec, PhD.
9:30	Vladimír Vadkerti	ROS moduly pre riadenie pohybu robotických systémov KUKA	prof. Ing. František Duchoň, PhD.
10:00	Daniel Pečimuth	Riadenie systémov s dopravným oneskorením	Ing. Jana Paulusová, PhD.
10:30	Ján Maász	Diskrétné riadenie	Ing. Jana Paulusová, PhD.
11:00	Marek Trebulá	Teleriadenie mobilného robota	Ing. Martin Dekan, PhD.
11:30	Ján Urdianyk	Prieskumný mobilný robot	doc. Ing. Andrej Babinec, PhD.
12:00	Adam Gavula	Automatický zavlažovací systém	Ing. Marián Klúčík