

G – Personální zabezpečení - přednášející							
Název VŠ / součásti	Technická univerzita v Liberci					FMIMS	
Název SP	Elektrotechnika a informatika						
Jméno a příjmení	Václav Záda				Tituly	Doc. Ing. Mgr., CSc.	
Rok narození	1953	typ vzt.	pp.	rozsah	40hod/týden	do kdy	N
Další současný zaměstnavatelé				typ prac. vztahu		rozsah	
Přednášky v předmětech příslušného studijního programu Gramatiky a automaty Teorie algoritmů a složitosti Inteligentní roboty							
Údaje o oboru vzdělání na VŠ a o praxi od absolvování VŠ, vč. studia v doktorském SP							
Vzdělání							
1997	Doc., obor <i>Technická kybernetika</i> , habilitace FM TUL						
1994	Mgr. MFF, Univerzita Karlova v Praze						
1987	CSc. ČVUT v Praze						
1981	Ing. Strojní fakulta, VŠST v Liberci						
Praxe							
1998–dosud	docent na KSI, FM, TU v Liberci						
1995–1997	vědecko-pedagogický pracovník na FM, TU v Liberci						
1988–1995	odborný asistent na FS, TU Liberec/VŠST Liberec						
1987–1988	vědecko-technický pracovník na FS, VŠST Liberec						
1983–1986	interní vědecká aspirantura VŠST Liberec – ČVUT Praha						
1981–1982	programátor-analytik, n.p. Bytex Vratislavice nad Nisou						
Přehled o nejvýznamnější publikační a další tvůrčí činnosti za posledních 5 let							
Publikace:							
Belda, K., Záda, V. <i>Concepts of Modeling and Kontrol of Industrial Articulated Robots for Efficient, Sustainable and Safe Production</i> . ICMS 2014, Chemnitz, BRD, vol. 80, Proceedings Part 1, p. 571-582, ISBN 978-3-95735-004-6							
CHATRAEI, A. and ZÁDA V. Global Optimal Feedback-Linearizing Control of Robot Manipulators. <i>Asian Journal of Control</i> [online]. 2012, vol. 15, issue 4, s. 1178-1187 [cit. 2015-03-09]. DOI: 10.1002/asjc.633.							
Chatraei A., Zada V. <i>A Combined Optimal Control Technique for Robot Manipulators</i> , International Scientific Journal Acta Technica, Acta Technica 56 (2011), 23–42							
Záda, V. Automata and Regular Equations. IEEE ECMSM-2015, Liberec.							
Ostatní:							
Záda, V. <i>Robotika, matematické aspekty analýzy a řízení</i> , TUL, 2012, ISBN 978-80-7372-882-3, učební text.							
Učební texty 33 ks., projekt ESF: Modernizace didaktických metod a inovace výuky technických předmětů, r. č. CZ.1.07/2.2.00/28.0050 (vedoucí proj. doc. Libor Tůma).							
OPVK ESF: <i>Systémová podpora spolupráce zaměstnavatelů a VŠ v oblasti VaV</i> , r.č. CZ.1.07/24.00/12.0024 – řešitel V. Záda							
2011, založení celostátního <i>Síťového centra robotiky</i> na TUL a založení <i>Klubu robotiky</i> na TUL.							
Udělení patentu č. 303947, dne 4. 7. 2013.							
Působení v zahraničí							
Dánsko: Technical University of Denmark, Department of Mathematical Modelling, 1998.							
Francie: Université Paul Sabatier, Toulouse, Laboratoire d'analyse et d'architecture des systemes – CNRS, 1999.							
Obor habilitačního nebo jmenovacího řízení nebo udělení vědecké hodnosti		Technická kybernetika				Řízení na VŠ	
						TU v Liberci	
						ohlasy publikací	
Rok udělení (doc.)	1997					ISI/Scopus	ostatní
Podpis přednášejícího - souhlas s působením jako přednášející/garant výše uvedených předmětů						datum	2 15. 5. 2015