

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 Inteligentní roboty Robotika							
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 MTI, FM, TU v Liberci 1995-97 vědecko-pedagogický pracovník na FM, TU v Liberci 1988-95 odborný asistent na FS, TU Liberec/VŠST Liberec 1987-88 vědecko-technický pracovník na FS, VŠST Liberec 1983-86 interní vědecká aspirantura VŠST Liberec - ČVUT Praha 1981-82 programátor-analytik, n.p. Bytex Vratislavice nad Nisou							
Přehled o publikační a další tvůrčí činnosti za posledních 5 let							
Publikace: [1] 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 [2] 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. [3] 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 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: Systémová podpora spolupráce zaměstnavatelů a VŠ v oblasti VaV, 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. - Udělený patent č. 303947, 2013.							
Působení v zahraničí							
1. Dánsko: Technical University of Denmark, Department of Mathematical Modelling, 1998. 2. 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	15.05.2015