

G – Personální zabezpečení - přednášející							
Název VŠ / součásti		Technická univerzita v Liberci			FMIMS		
Název SP		Elektrotechnika a informatika					
Jméno a příjmení		Josef Černohorský			Tituly		Ing., Ph.D.
Rok narození		1979	typ vzt.	pp.	rozsah	40 hod/týden	do kdy
Další současný zaměstnavatelé					typ prac. vztahu		rozsah
Přednášky v předmětech příslušného studijního programu							
Elektrické pohony a servomechanismy							
Údaje o oboru vzdělání na VŠ a o praxi od absolvování VŠ, vč. studia v doktorském SP							
2007 – 2003 doktorské studium v oboru Technická kybernetika 2003 – 1998 magisterské studium v oboru Mechatronika současnost - 2005 odborný asistent současnost – 2014 řízení projektu TA040111161 – Robotické rehabilitační přístroje 2014 - 2011 řízení projektu FR-TI3/047, Mechatronika a doprřadací stroje 2011-2004 zapojení ve výzkumných týmech 1M0553 Výzkumné centrum textil a FT-TA3/017 Výzkum a vývoj mechatronických systémů pro spřadací stroje							
Přehled o nejvýznamnější publikační a další tvůrčí činnosti za posledních 5 let							
ČERNOHORSKÝ, Josef, HORÁK Marcel. Robotul Vertical Climber 2 - design and implementation of control algorithm. In: Proceedings of the 2014 15th International Carpathian Control Conference, ICCC 2014, Ostrava: VŠB TUO, 2014, 86-90. ISBN: 9781479935277. NOVÁK Miroslav, ČERNOHORSKÝ Josef, KOŠEK Miloš. Detailed measurement and simulation of FeNdB permanent magnet used for magnetic spring. In: 15th International Power Electronics and Motion Control Conference and Expositon EPE-PEMC 2012 ECCE Europe. Novi Sad, Serbia 2012, DS1c.21- DS1c.28. ISBN 978-1-4673-1971-3. HORÁK Marcel, NOVOTNÝ František, STARÝ Michal, ČERNOHORSKÝ Josef. New generation of mobile platform of service robot for motion along vertical walls. Applied Mechanics and Materials, Trans Tech Publications, 2014, no. 613, 126-131. ISSN 1660-9336. ČERNOHORSKÝ, Josef, HORÁK Marcel. Robotul Vertical Climber 2 - design and implementation of control algorithm. In: Proceedings of the 2014 15th International Carpathian Control Conference, ICCC 2014, Ostrava: VŠB TUO, 2014, 86-90. ISBN: 9781479935277. ČERNOHORSKÝ, Josef, DIBLÍK, Martin. Advanced Servo-drive Reference-model Control Application. In: Proceedings of the 2012 13th International Carpathian Control Conference, ICCC 2012, Košice, 2012, 109-114. ISBN 978-1-4577-1866-3. ČERNOHORSKÝ, Josef. Extreme dynamics on eCAM linear drive. In: Proceedings of EPE-PEMC 2010 - 14th International Power Electronics and Motion Control Conference, Ohrid, 2010, T5114-T5119. ISBN 978-1-4244-7856-9. ČERNOHORSKÝ, Josef, RICHTER, Aleš, KOLÁŘ, Josef. Zařízení pro testování tramvajového podvozku, Užitný vzor č. 27416, Úřad průmyslového vlastnictví, Praha, 22. 10. 2014. ČERNOHORSKÝ, Josef, BERAN, Jaroslav, RICHTER Aleš, VÁŠA, Petr. Zařízení ke zkoušení hnacích řemenů, Užitný vzor č. 24764, Úřad průmyslového vlastnictví, Praha, 16. 1. 2013.							
Působení v zahraničí							
11/2012 – stáž Carleton University Ottawa, Aerospace and Mechanical Engineering – Feasibility Study of Drive Control via EtherCAT, zaměřeno na rehabilitačního robota GaitEnable 9/2006 – 12/2006 Technická univerzita v Chemnitz, částečný úvazek, Visual Servoing System 4/2006 – 7/2006 Technická univerzita v Chemnitz, stáž Controlling System for Robots with Extern Sensors							
Obor habilitačního nebo jmenovacího řízení nebo udělení vědecké hodnosti		Technická kybernetika			řízení na VŠ		
Rok udělení (Ph.D.)		2007			TU v Liberci		
Podpis přednášejícího - souhlas s působením jako přednášející/garant výše uvedeného předmětu					ohlasy publikací		
					ISI/Scopus		
					ostatní		
					1		
					1		
					datum		
					15. 5. 2015		