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**	40 hod/týden	**do kdy**	N
Další současní zaměstnavatelé				**typ prac. vztahu**		**rozsah**	

Přednášky v předmětech příslušného studijního programu

Inteligentní roboty
Robotika

Údaje o oboru vzdělání na VŠ a o praxi od absolvování VŠ, vč. studia v doktorském SP

Vzdělání

1997 Doc., obor *Technická kybernetika*, 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
1995-97 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 nejvýznamnější publikační a další tvůrčí činnosti za posledních 5 let

Publikace:

[1] Belda, K.-Záda, V. *Concepts of Modeling and Kontrol of Industrial Articulated Robots for Efficient, Sustinable and Safe Production*. 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. *Asian Journal of Control* [online]. 2012, vol. 15, issue 4, s. 1178-1187 [cit. 2015-03-09]. DOI: 10.1002/asjc.633.

[3] Chatraei A., Zada V. *A Combined Optimal Control Technique for Robot Manipulators*, International Scientific Journal Acta Technica, Acta Technica 56 (2011), 23–42

Ostatní:

-Záda, V. *Robotika, matematické aspekty analýzy a řízení*, 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 *Síťového centra robotiky* na TUL a založeni *Klubu robotiky* 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, Laboratiore 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			2	4
		datum	15. 5. 2015	