

G - Personální zabezp. - přednášející (školitel, člen ob. rady) v prac. poměru na VŠ 0,7 a vyšším					
Název VŠ / součásti VŠ	TU v Liberci		KSI FMMIS TUL		
Název SP	N 2612 Elektrotechnika a informatika				
Jméno a příjmení	Václav Záda		Tituly	Doc. Ing. Mgr., CSc.	
Rok narození	1953	Rozsah pr. vzt. na VŠ	100%	Do kdy	XII.08
Přednášející	ano	Školitel	ano	Člen oborové rady	ano
Přednášky v předmětech					
Teorie algoritmů a složitosti (100%), Gramatiky a automaty (100%), Inteligentní roboty (100%), Robotika (100%)					
Údaje o praxi od VŠ					
Absolvovaná VŠ: VŠST Liberec; rok ukončení VŠ: 1981 1981 - 82 BYTEX Vratislavice nad Nisou (programátor-analytik) 1983 - 86 VŠST Liberec-ČVUT Praha (interní vědecká aspirantura) 1987 - 88 VŠST Liberec (vědecko-technický pracovník) 1988 - 97 VŠST - TU v Liberci (odborný asistent) 1997 - dosud TU v Liberci (docent)					
Přehled o publikacích a další tvůrčí činnosti za posledních 5 let					
Záda V.: Robot Control under Surface Constraints. International Journal ROBOTICA & MANAGEMENT, Romania, Supplement, 2004. pp. 64-69. ISSN 1453-2069. (100%). Záda V.: Active Isolation of Driver Seat. IFAC Symposium „Advances in Automotive Control, University of Salerno, ITALY, April 19-23, 2004. pp. 520-26. (100%). Záda V.: The Compare of Robot Position Control with PD Controller and Parallel Model Controller. In: Proceedings 11th International Workshop on Robotics in Alpe-Adria-Danube Region. Balatonfüred, HUNGARY, June 30-July 2, 2002. pp. 423-428. ISBN 963 7154 108 (CD) and ISBN 963 7154 094 (printed version). (100%).					
Anotace nejvýznamnějších publikací, projektů, děl nebo další tvůrčí činnosti					
<p>V oblasti řízení robotů byly studovány možnosti využití PD-regulátorů pro řízení koncového bodu robota (chapadlo, technologická hlavice) na předem definované varietě. Bylo formulováno několik teorémů týkajících se stability a asymptotické stability. Vlivy třecích sil byly respektovány.</p> <p>V oblasti aktivní vibroizolace byl vypracován speciální algoritmus identifikace poruchy, vstupující do paty sedačky vozidla, včetně odpovídajícího nelineárního řízení, které umožňuje výrazně snížit negativní vlivy vibrací, způsobených nerovnostmi terénu.</p> <p>Dále byl realizován algoritmus exponenciální stabilizace, vhodný zejména pro řízení mechanických systémů, který umožňuje přímé numerické určení hodnot dílčích parametrů odhadů a tím i skutečnou míru stability a rychlost ustalování regulačního procesu.</p> <p>V letech 2004-5 byla vybudována Laboratoř inteligentní robotiky, cena 5 mil. Kč.</p>					
Působení v zahraničí					
3/1998 - 5/1998: Tech. Univer. of Denmark (Dánsko); výzkumný pracovník 4/1999 - 6/1999: Univers. Paul Sabatier (Francie); výzkumný pracovník					
Obor habilitačního nebo jmenovacího řízení nebo udělení vědecké hodnosti	Technická kybernetika		řízení na VŠ		
			TUL		
			ohlasy publikací		
Rok udělení (prof....)	Doc.	1997	zahr.	tuzem.	
Podpis přednášejícího, školitele nebo člena ob. r.			Datum	29.8.2005	