

H – Personální zabezpečení - přednášející							
Název VŠ / součásti	Technická univerzita v Liberci					MTI FMMIS	
Název SP	Elektrotechnika a informatika						
Jméno a příjmení	Václav Záda					Tituly	Doc. Ing. CSc.
Rok narození	1953	typ vzt.	Hlavní p.	rozsah	100%	do kdy	1210
Další současní zaměstnavatelé				typ prac. vztahu		rozsah	
Přednášky v předmětech Základy robotiky							
Údaje o oboru vzdělání na VŠ a o praxi od absolvování VŠ, vč. studia v doktorském SP 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 publikační 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%). 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. 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. 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. V letech 2004-5 byla vybudována Laboratoř inteligentní robotiky, cena 5 mil. Kč.							
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	
Rok udělení (prof...)	Doc.	1997				TU v Liberci	
						ohlasy publikací	
						mezinár.	tuzem.
						14	14
Podpis přednášejícího						datum	16.9.2007