



# **P O Z V Á N K A**

na obhajobu disertační práce

*„Optimal control of robot manipulators“*

**Ing. Abbase Chatraeiho**

Ústav mechatroniky a technické informatiky  
Fakulta mechatroniky, informatiky a mezioborových studií  
Technická univerzita v Liberci

*školitel: doc. Mgr. Ing. Václav Záda , CSc., MTI, FM, TU v Liberci*

## **Složení komise:**

**předseda:** prof. Ing. Aleš Richter, CSc., MTI, FM, TU v Liberci  
**místopředseda:** prof. Ing. Jan Skalla, CSc., KVS, FS, TU v Liberci - oponent  
**členové:** prof. Dr. Ing. Petr Novák, VŠB-TU Ostrava, FS, katedra robotiky  
doc. Ing. Petr Klán, CSc., ČVUT v Praze, FS, Ústav přístrojové a  
řídící techniky - oponent  
doc. Ing. Pavel Nahodil, CSc., ČVUT v Praze, FEL, centrum  
aplikované kybernetiky  
doc. Ing. Jan Cvejn, Ph. D., Univerzita Pardubice, Fakulta  
elektrotechniky a informatiky, Katedra řízení procesů  
doc. Dr. Ing. Mgr. Jaroslav Hlava, MTI, FM, TU v Liberci

## **Termín konání:**

Obhajoba disertační práce se koná ve středu 9. listopadu 2011 od 11.00 hodin ve velké zasedací místnosti DFM (Hálkova 6, budova A, 1. patro).

Podle Studijního a zkušebního řádu TUL je tato obhajoba veřejná a jsou na ni zváni studenti doktorského studia všech fakult, školitelé, studenti všech oborů a další zájemci.