

Seznam kvalifikačních prací

Příjmení Příjmení vedoucího Příjmení oponenta Typ práce

Název práce :
Klíčová slova :
Klíčová slova anglicky :
Stav práce : Všechny
Ocenění práce :

Fakulta VŠKP Pracoviště Rok zadání Rok obhajoby Program Obor

Akad. rok zadání: % Akad. rok obhajoby: % Fakulta studia:

1 / 1

Příjmení (rod. příjm.) Jméno	St.	St. práce	Vedoucí/školitelé	Oponenti	Typ práce	Dat. obh.
Název práce						
Štusák Vladimír	N	DUO	Jašek Roman	Sedláček Michal	diplomová	06.06.2012
Řízení pohybu autonomního robota pomocí umělé inteligence						