

Hodnotiaca správa

pracovnej skupiny AK

vo veci posúdenia spôsobilosti vysokej školy uskutočňovať študijný program podľa § 82 ods. 2 písm. a)

Číslo žiadosti:	2019/364-9070
Žiadajúca vysoká škola (aj pracovisko, kde sa ŠP bude uskutočňovať):	Žilinská univerzita v Žiline Fakulta elektrotechniky a informačných technológií
Predseda pracovnej skupiny:	Miroslav Líška
Pracovná skupina (názov):	16. informatické vedy, automatizácia a telekomunikácie

V žiadosti sa požaduje posúdenie spôsobilosti uskutočňovať študijný program:

Názov ŠP	Číslo a názov ŠO (v súlade so SŠO)	Stupeň	Forma	Štandardná dĺžka štúdia (v rokoch)	Jazyk uskutočňovania	Akademický titul
riadenie procesov	2621 Automatizácia	3.	denná aj externá	3/4	1. slovenský 2. anglický	PhD.

Posúdenie žiadosti:

A1,
A2,
A4,
A5

Nezmenené.

A3

Splnené.

Tretí profesor alebo docent (pôvodne prof. Ing Róbert Hudec)			
Priezvisko a meno	Vaculík Martin	Tituly	doc. Ing., PhD.
Študijný odbor (funkcia)	Telekomunikácie (docent)		
Študijný odbor (titul profesora)		Rok udelenia	
Študijný odbor (titul docenta)	Telekomunikácie	Rok udelenia	2001
Veľkosť pracovného úväzku	100		
Pôsobenie v tejto pozícii v ďalších študijných programoch		21546 Multimediálne technológie (druhý docent), 103544 Multimediálne technológie (druhý docent).	

A6

Pôvodná spolugarantka			
meno, priezvisko	Mária Franeková	tituly	prof., Ing., PhD.
Navrhovaný spolugarant			
Priezvisko a meno	Pirník Rastislav	Tituly	doc. Ing., PhD.
Rok narodenia	1978	pred koncom augusta	
Študijný odbor (funkcia)	Automatizácia (docent)		
Študijný odbor (titul profesora)		Rok udelenia	
Študijný odbor (titul docenta)	Automatizácia	Rok udelenia	2018
Veľkosť pracovného úväzku	1.12.2018	30.11.2023	
Garantuje študijný program na inej vysokej škole			nie
Pracuje pre inú vysokú školu v pozícii rektora, prorektora, dekana, prodekana, vedúceho zamestnanca verejnej vysokej školy, vedúceho zamestnanca fakulty alebo vykonáva obdobnú prácu pre vysokú školu v zahraničí			nie

Prehľad výstupov		
	Celkovo	Za posledných šesť rokov (2014-2019)
Počet výstupov evidovaných vo Web of Science alebo Scopus	Scopus: 22, WoS: 22 (h-index 3)	Scopus: 15, WoS (2013-18): 14
Počet výstupov kategórie A	5	5
Počet výstupov kategórie B	min 17	min 10
Počet citácií Web of Science alebo Scopus, v umeleckých študijných odboroch počet ohlasov v kategórii A	WoS: 18, Scopus: min 34	WoS: min 16, Scopus min 24

Počet projektov získaných na financovanie výskumu, tvorby		Min 8	5
Počet pozvaných prednášok na medzinárodnej/národnej úrovni		1/0	1/0
Najvýznamnejšie publikované vedecké práce, verejne realizované alebo prezentované umelecké diela a výkony. Maximálne päť.			
1.	ADC HRUBOŠ, M. - SVETLÍK, J. - NIKITIN, Y. - PIRNÍK, R. - NEMEC, D. - ŠIMÁK, V. - JANOTA, A. - HRBČEK, J. - GREGOR, M.: Searching for Collisions between Mobile Robot and Environment. International Journal of Advanced Robotic Systems, ISSN 1729-8806 (print), ISSN 1729-8814 (online) (IF 2016: 0.987) – kat. A		
2.	ADC NEMEC, D. – JANOTA, A. - HRUBOŠ, M. – GREGOR, M. - PIRNÍK, R.: Mutual acoustic identification in the swarm of e-puck robots. International Journal of Advanced Robotic Systems, vol. 14, no. 3, 2017, s. 1-10, ISSN 1729-8806 (print), ISSN 1729-8814 (online), doi: 10.1177/1729881417710794 (IF 2016: 0.987) – kat. A		
3.	ADC NEMEC, D. – JANOTA, A. – GREGOR, M. – HRUBOŠ, M. – PIRNÍK, R.: Control of the mobile robot by hand movement measured by inertial sensors. Electrical Engineering, 2017, s. 1-8, Print ISSN 0948-7921, Online ISSN 1432-0487 https://doi.org/10.1007/s00202-017-0614-3 (IF 2016: 0.569, Current Contents, Web of Science) – kat A		
4.	PIRNÍK, R. [et al.]. Integration of inertial sensor data into control of the mobile platform In: PROCEEDINGS OF THE 2015 FEDERATED CONFERENCE ON SOFTWARE DEVELOPMENT AND OBJECT TECHNOLOGIES Book Series: Advances in Intelligent Systems and Computing Volume: 511 Pages: 271-282 DOI: 10.1007/978-3-319-46535-7_21 Published: 2017 (WoS)		
5.	ADC Dušan NEMEC, D. - GREGOR, M. – BUBENÍKOVÁ, E. – HRUBOŠ, M. - PIRNÍK, R.: Improving the Hybrid A* method for a non-holonomic wheeled robot. International Journal of Advanced Robotic Systems, January-February 2019: 1–12 DOI: 10.1177/1729881419826857; Current Contents, Web of Science – kat A		
Najvýznamnejšie publikované vedecké práce verejne realizované alebo prezentované umelecké diela alebo výkony za posledných šesť rokov. Maximálne päť výstupov.			
1.	ADC HRUBOŠ, M. - SVETLÍK, J. - NIKITIN, Y. - PIRNÍK, R. - NEMEC, D. - ŠIMÁK, V. - JANOTA, A. - HRBČEK, J. - GREGOR, M.: Searching for Collisions between Mobile Robot and Environment. International Journal of Advanced Robotic Systems, ISSN 1729-8806 (print), ISSN 1729-8814 (online) (IF 2016: 0.987) – kat. A		
2.	ADC NEMEC, D. – JANOTA, A. - HRUBOŠ, M. – GREGOR, M. - PIRNÍK, R.: Mutual acoustic identification in the swarm of e-puck robots. International Journal of Advanced Robotic Systems, vol. 14, no. 3, 2017, s. 1-10, ISSN 1729-8806 (print), ISSN 1729-8814 (online), doi: 10.1177/1729881417710794 (IF 2016: 0.987) – kat. A		
3.	ADC NEMEC, D. – JANOTA, A. – GREGOR, M. – HRUBOŠ, M. – PIRNÍK, R.: Control of the mobile robot by hand movement measured by inertial sensors. Electrical Engineering, 2017, s. 1-8, Print ISSN 0948-7921, Online ISSN 1432-0487 https://doi.org/10.1007/s00202-017-0614-3 (IF 2016: 0.569, Current Contents, Web of Science) – kat A		
4.	Dušan NEMEC, D. - GREGOR, M. – BUBENÍKOVÁ, E. – HRUBOŠ, M. - PIRNÍK, R.: Improving the Hybrid A* method for a non-holonomic wheeled robot. International Journal of Advanced Robotic Systems, January-February 2019: 1–12 DOI: 10.1177/1729881419826857; Current Contents, Web of Science – kat A		
5.	PIRNÍK, R. [et al.]. Integration of inertial sensor data into control of the mobile platform In: PROCEEDINGS OF THE 2015 FEDERATED CONFERENCE ON SOFTWARE DEVELOPMENT AND OBJECT TECHNOLOGIES Book Series: Advances in Intelligent Systems and Computing Volume: 511 Pages: 271-282 DOI: 10.1007/978-3-319-46535-7_21 Published: 2017		
Účasť na riešení (vedení) najvýznamnejších vedeckých projektov alebo umeleckých projektov za posledných šesť rokov. Maximálne päť projektov.			
1.	APVV-17-0014 Smart tunel: telematická podpora pri mimoriadnych udalostiach v dopravnom tuneli (2018-2021, zodpovedný riešiteľ 2018-2021)		
2.	APVV-15-0441 Merací systém s optickým snímačom pre systémy Weight In Motion (2016-2020, riešiteľ)		
3.	ITMS 26220220089: „Nové metódy merania fyzikálnych dynamických parametrov a interakcií motorových vozidiel, dopravného prúdu a vozovky“. Projekt Európskeho štrukturálneho fondu a MŠ SR (vedúci projektu za ŽU: 2011-2015)		
4.	KEGA 016ŽU-4/2018 Modernizácia metód výučby riadenia priemyselných procesov na báze konceptu		

	Industry 4. 0 (riešiteľ, 2018-2020)
5.	KEGA 014ŽU-4/2018 Rozšírenie obsahu študijného odboru o aktuálne požiadavky praxe v oblasti metód umelej inteligencie a IT (riešiteľ, 2018-2020)
	Splnené.
B1 až B11	Nezmenené.

Závery:

Celkové zhodnotenie plnenia kritérií vrátane odôvodnenia	<i>Na základe komplexného posúdenia plnenia kritérií vysoká škola aj po zmenách spĺňa v čase akreditácie kritériá uplatňované pri posudzovaní spôsobilosti a utvára dostačujúce predpoklady na udržanie spôsobilosti do najbližšej komplexnej akreditácie.</i>
Návrh odporúčania ministerstvu:	<i>Vysoká škola je spôsobilá uskutočňovať uvedený študijný program oprávňujúci ju udeliť jej absolventom akademický titul PhD.</i>
Odporúčanie vysokej škole:	

Zasadnutie pracovnej skupiny:

Elektronické hlasovanie (od ..do)	26.8.2019 - 6.9.2019
Počet členov PS: Zúčastnili sa:	17 13 I. Farkaš, P. Farkaš, J. Juhár, L. Jurišica, M. Klimo, J. Kollár, P. Mikulecký, J. Murgaš, J. Paralič, J. Sarnovský, J. Spalek, V. Wieser, M. Líška
Výsledok hlasovania za návrh vyjadrenia PS:	Za: 12 Proti: 0 Zdržal sa: 1
Podpis predsedu pracovnej skupiny:	Miroslav Líška, v. r.