

Stručná charakteristika uchazeče k habilitačnímu řízení na ČVUT v Praze

Uchazeč: Matěj Hoffmann

A) V oblasti pedagogické

- 1) Počet doktorandů, pro které byl uchazeč ustanoven školitelem resp. školitelem specialistou a kteří úspěšně obhájili disertační práci: 3 na ČVUT, 2 na Italian Institute of Technology.
- 2) Počet obhájených diplomových/bakalářských prací, které uchazeč vedl: 5+11 v Praze + 6 v Zurichu.
- 3) Jeden nejvýznamnější počín uchazeče v oblasti výuky: zavedení nového předmětu Humanoid robots.
- 4) Hodnocení uchazeče ve studentské anketě v posledních 4 semestrech: 1,41 až dva, velmi dobré slovní hodnocení předmětu, komentáře k M. Hoffmanovi kladné, ale sporadické.

B) V oblasti tvůrčí

- 1) Tři významné původní výsledky tvůrčí činnosti nebo arch. či uměl. realizace:

Hoffmann, M. & Pfeifer, R. (2018), Robots as powerful allies for the study of embodied cognition from the bottom up, in A. Newen, L. de Bruin; & S. Gallagher, ed., 'The Oxford Handbook 4e Cognition', Oxford University Press, pp. 841-861.

HOFFMANN, M., K. ŠTĚPÁNOVÁ a M. REINŠTEIN. The Effect of Motor Action and Different Sensory Modalities on Terrain Classification in a Quadruped Robot Running with Multiple Gaits. Robotics and Autonomous Systems. 2014, 62(14)(62(14)), 1790-1798... podíl 0,33, 26 citací ve WoS

HOFFMANN, M. a J. ŠIMÁNEK. The Merits of Passive Compliant Joints in Legged Locomotion: Fast Learning, Superior Energy Efficiency and Versatile Sensing in a Quadruped Robot. Journal of Bionic Engineering. 2017, 14(1), 1-14. .. podíl 0,5, 13 citací ve WoS

- 2) H index s vyloučením autocitací: 11 dle V3S
- 3) Počet citací WOS s vyloučením autocitací: 480
- 4) Mobilita (pobyt na zahraničním pracovišti – místo, délka a výsledek pobytu):

- 5) Dva nejvýznamnější grantové projekty, kde byl uchazeč v pozici řešitel či spoluřešitel (navrhovatel či spolunavrhovatel):
GAČR EXPRO 20-24186X Wholebody awareness for safe and natural interaction: from brains to collaborative robots 2020-2024 řešitel
H2020-FET-ERA-NET Cofund-CHIST-ERA III (TAČR EPSILON TH05020001) Interactive Perception-Action-Learning for Modelling Objects, řešitel
- 6) Příklad(y) uplatnění výsledků uchazeče v praxi:
Analýza aplikací kolaborativních robotů pro SEA Chomutov OPPIK Partnerství pro transfer CZ.01.1.C2/0.0/0.0/19 264/0019867,
- 7) Nejvýznamnější uznání komunitou (vč. ocenění v arch. či uměl soutěži):
KUKA Innovation Award 2018
ENNS Best Paper Award at ICANN17
- 8) Nejvýznamnější počin služby komunitě:
Associate Editor - Journals: Adaptive Behavior, Frontiers in Neurorobotics

V Praze dne 11. 5. 2022

Habilitační komise:

Předseda:



Členové:

- 5) Dva nejvýznamnější grantové projekty, kde byl uchazeč v pozici řešitel či spoluřešitel (navrhovatel či spolunavrhovatel):
GAČR EXPRO 20-24186X Wholebody awareness for safe and natural interaction: from brains to collaborative robots 2020-2024 řešitel
H2020-FET-ERA-NET Cofund-CHIST-ERA III (TAČR EPSILON TH05020001) Interactive Perception-Action-Learning for Modelling Objects, řešitel
- 6) Příklad(y) uplatnění výsledků uchazeče v praxi:
Analýza aplikací kolaborativních robotů pro SEA Chomutov OPPIK Partnerství pro transfer CZ.01.1.02/0.0/0.0/19 264/0019867,
- 7) Nejvýznamnější uznání komunitou (vč. ocenění v arch. či uměl soutěži):
KUKA Innovation Award 2018
ENNS Best Paper Award at ICANN17
- 8) Nejvýznamnější počin služby komunitě:
Associate Editor - Journals: Adaptive Behavior, Frontiers in Neurorobotics

V Praze dne 11. 5. 2022

Habilitační komise:

Předseda:

Členové:



- 5) Dva nejvýznamnější grantové projekty, kde byl uchazeč v pozici řešitel či spoluřešitel (navrhovatel či spolunavrhovatel):
GAČR EXPRO 20-24186X Wholebody awareness for safe and natural interaction: from brains to collaborative robots 2020-2024 řešitel
H2020-FET-ERA-NET Cofund-CHIST-ERA III (TAČR EPSILON TH05020001) Interactive Perception-Action-Learning for Modelling Objects, řešitel
- 6) Příklad(y) uplatnění výsledků uchazeče v praxi:
Analýza aplikací kolaborativních robotů pro SEA Chomutov OPPIK Partnerství pro transfer CZ.01.1.02/0.0/0.0/19 264/0019867,
- 7) Nejvýznamnější uznání komunitou (vč. ocenění v arch. či uměl soutěži):
KUKA Innovation Award 2018
ENNS Best Paper Award at ICANN17
- 8) Nejvýznamnější počin služby komunitě:
Associate Editor - Journals: Adaptive Behavior, Frontiers in Neurorobotics

V Praze dne 11. 5. 2022

Habilitační komise:

Předseda:

Členové:



- 5) Dva nejvýznamnější grantové projekty, kde byl uchazeč v pozici řešitel či spoluřešitel (navrhovatel či spolunavrhovatel):
GAČR EXPRO 20-24186X Wholebody awareness for safe and natural interaction: from brains to collaborative robots 2020-2024 řešitel
H2020-FET-ERA-NET Cofund-CHIST-ERA III (TAČR EPSILON TH05020001) Interactive Perception-Action-Learning for Modelling Objects, řešitel
- 6) Příklad(y) uplatnění výsledků uchazeče v praxi:
Analýza aplikací kolaborativních robotů pro SEA Chomutov OPPIK Partnerství pro transfer CZ.01.1.02/0.0/0.0/19 264/0019867,
- 7) Nejvýznamnější uznání komunitou (vč. ocenění v arch. či uměl soutěži):
KUKA Innovation Award 2018
ENNS Best Paper Award at ICANN17
- 8) Nejvýznamnější počín služby komunitě:
Associate Editor - Journals: Adaptive Behavior, Frontiers in Neurorobotics

V Praze dne 11. 5. 2022

Habilitační komise:

Předseda:

Členové:

Pahac

- 5) Dva nejvýznamnější grantové projekty, kde byl uchazeč v pozici řešitel či spoluřešitel (navrhovatel či spolunavrhovatel):
GAČR EXPRO 20-24186X Wholebody awareness for safe and natural interaction: from brains to collaborative robots 2020-2024 řešitel
H2020-FET-ERA-NET Cofund-CHIST-ERA III (TAČR EPSILON TH05020001) Interactive Perception-Action-Learning for Modelling Objects, řešitel
- 6) Příklad(y) uplatnění výsledků uchazeče v praxi:
Analýza aplikací kolaborativních robotů pro SEA Chomutov OPPIK Partnerství pro transfer CZ.01.1.02/0.0/0.0/19 264/0019867,
- 7) Nejvýznamnější uznání komunitou (vč. ocenění v arch. či uměl. soutěži):
KUKA Innovation Award 2018
ENNS Best Paper Award at ICANN17
- 8) Nejvýznamnější počín služby komunitě:
Associate Editor - Journals: Adaptive Behavior, Frontiers in Neurorobotics

V Praze dne 11. 5. 2022

Habilitační komise:

Předseda:

Členové:



Digitálně podepsal
doc. Ing. Miloš
Železný, Ph.D.
Datum: 2022.05.11
13:01:39 +02'00'