



Doc. Ing. Štěpán Ožana, Ph.D.

Působnost ve vědních oborech:

- modelování a simulace dynamických systémů
- teorie řízení, automatizace, návrh a realizace řídicích algoritmů (μPC/PC/softPLC systémy)

✉ studijni.feiv@vsb.cz

ℹ feivsb.cz

Nabízená témata pro PŘ na AR23/24:

Návrh a implementace algoritmů moderní teorie řízení na vestavěných zařízeních
Optimalizační algoritmy a jejich aplikace v oblasti řízení a modelování nelineárních systémů

Údaje o předchozím odborném působení mimo VŠB-TUO: (název firmy, pozice, kolik let, tato položka je nepovinná, pokud školitel chce uvádět, pak max 3 údaje)

03/2004 – 10/2006: Vaecontrols, s.r.o., nám. J.Gagarina 1, 710 00, Ostrava 10: Projektant MaR v petrochemickém a vodárenském průmyslu

Školitelem od roku: 2015

Počet úspěšně obhájených disertačních prací: 1

Obor habilitačního řízení: (název oboru, kde a rok) Technická kybernetika, VŠB-TU Ostrava, 2015

Ohlasy publikace (WOS/Scopus): 164 (WoS), 305 (SCOPUS)

H – index: 7 (WoS), 10 (SCOPUS)

Přehled nejvýznamnějších publikačních a tvůrčích činností za posledních 5 let

Publikace s časopise s IF:

- Dalwadi, N.; Deb, D.; Ozana, S. Rotor Failure Compensation in a Biplane Quadrotor Based on Virtual Deflection. Drones 2022, 6, 176.
- SINGH, Abhaya Pal, Dipankar DEB, Himanshu AGRAWAL, Kishore BINGI a Stepan OZANA. Modeling and Control of Robotic Manipulators: A Fractional Calculus Point of View. Arabian Journal for Science and Engineering [online].
- Ozana, S.; Docekal, T.; Kawala-Sterniuk, A.; Mozaryn, J.; Schlegel, M.; Raj, A. Trajectory Planning for Mechanical Systems Based on Time-Reversal Symmetry. Symmetry 2020, 12, 792.

Řešené projekty (spoluřešitel):

- CZ.02.1.01/0.0/0.0/17_049/0008425 "Platforma pro výzkum orientovaný na Průmysl 4.0 a robotiku v ostravské aglomeraci" (2018-2022)
- OP VVV CZ.02.1.01/0.0/0.0/16_019/0000867 "Centrum výzkumu pokročilých mechatronických systémů" (2018-2022)