



Modern automatizált járműirányítási módszerek

- előadás-sorozat -

- Gépi tanulási módszerek és big data elemzés járműirányítási vonatkozásai (február 20, Fényes Dániel)
- Járműirányítási identifikációs és paraméterbecslési eljárások (február 27, Fazekas Máté)
- Energiaoptimális hosszirányú járműirányítások prediktív és AI alapú módszerekkel (március 12, Dr. Németh Balázs)
- Automatizált járműirányítások tervezése vezetői modellek alapján (április 9, Dr. Németh Balázs)
- Előzési szituációértékelés automatizált járműirányításokban (április 23, Hegedűs Tamás)
- Automatizált járművek aktív és félaktív felfüggesztéseinek irányítástervezése (május 7, Dr. Németh Balázs)

Helyszín: BME Közlekedés és Járműirányítási Tanszék,
St. épület I. emelet 101.

Időpont: a megjelölt csütörtökökön 12:15-13:45 között

Előadók: Dr. Németh Balázs tudományos főmunkatárs, SZTAKI - BME KJIT
Fazekas Máté Ph.D. hallgató, BME KJIT
Fényes Dániel Ph.D. hallgató, BME KJIT
Hegedűs Tamás Ph.D. hallgató, BME KJIT



AZ ELŐADÁS-SOROZAT AZ INNOVÁCIÓS ÉS TECHNOLÓGIAI
MINISZTERIUM ÚNKP-19-3 ÉS ÚNKP-19-4 KÓDSZÁMÚ ÚJ NEMZETI
KIVÁLÓSÁG PROGRAMJÁNAK TÁMOGATÁSÁVAL KÉSZÜLT

Németh Balázs: Intelligens járműirányítás és közlekedésirányítás gépi tanulásra épülő robusztussági kérdései (ÚNKP-19-4)

Fazekas Máté: Autonóm járművek állapotbecslési kérdéseinek vizsgálata AI módszerekkel kamera adatok felhasználásával (ÚNKP-19-3)

Fényes Dániel: Automatizált járművek robusztus irányítástervezése nagyméretű adathalmazok alapján (ÚNKP-19-3)

Hegedűs Tamás: Autonóm járművek előzési kérdéseinek vizsgálata neurális hálók alkalmazásával (ÚNKP-19-3)