



Automatizált járműirányítás-tervezési módszerek alapjai

- online előadás-sorozat -

- Gépi tanulási módszerek az autonóm járműirányításban (február 18, Fényes Dániel)
- Prediktív irányítási módszerek a járműirányításban (február 25, Dr. Németh Balázs)
- Hibrid járművek energiamenedzsmentjének alapjai (április 8, Dr. Németh Balázs)
- Automatizált járműirányítások tervezése vezetői modellek alapján (április 23, Dr. Németh Balázs)
- Prediktív energiaoptimális sebességtervezési módszerek (április 15, Dr. Németh Balázs)
- Autonóm járművek előzési funkciótervezésének kérdései (április 29, Hegedűs Tamás)

Online platform: meet.jit.si/Jarmuiranyitas (nem igényel regisztrációt)

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

Előadók: Dr. Németh Balázs tudományos főmunkatárs, SZTAKI - BME KJIT

Fényes Dániel Ph.D. hallgató, BME KJIT

Hegedűs Tamás Ph.D. hallgató, BME KJIT



INNOVÁCIÓS ÉS TECHNOLÓGIAI
MINISZTERIUM

AZ ELŐADÁS-SOROZAT AZ INNOVÁCIÓS ÉS TECHNOLÓGIAI
MINISZTERIUM ÚNKP-20-3 ÉS ÚNKP-20-5 KÓDSZÁMÚ ÚJ NEMZETI
KIVÁLÓSÁG PROGRAMJÁNAK A NEMZETI KUTATÁSI, FEJLESZTÉSI ÉS
INNOVÁCIÓS ALAPBÓL FINANSZÍROZOTT SZAKMAI TÁMOGATÁSÁVAL KÉSZÜLT.

Németh Balázs: Automatizált jármű- és közlekedési rendszerek állapotbecslése garantált performanciájú irányítási
struktúrában (ÚNKP-20-5)

Fényes Dániel: Adatvezérelt rendszeridentifikáció és irányítástervezés autonóm járművek számára (ÚNKP-20-3)

Hegedűs Tamás: Alacsony számításigényű algoritmus kidolgozása előzési manőverek kezelésére autonóm járművek
számára (ÚNKP-20-3)