



Autonóm járműirányítási kihívások és egyes megoldási lehetőségei - előadás-sorozat -

- Prediktív energiaoptimális cruise control járműirányítási rendszerek tervezése (február 21, Dr. Németh Balázs)
- Autonóm járművek irányítása kereszteződésekben (február 28, Dr. Németh Balázs)
- Big data analízis lehetőségei az autonóm járműirányítás tervezésében (március 28, Fényes Dániel)
- Vezetői tényezők az autonóm járműirányításban (április 4, Dr. Németh Balázs)
- Autonóm járművek előzési problémái (április 25, Dr. Németh Balázs)
- Megerősítéses tanulás járműirányítási alkalmazásai (május 9., Fehér Árpád)

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

Időpont: a megjelölt csütörtökökön 12:30-14:00 között

Előadók: Dr. Németh Balázs tudományos munkatárs, BME KJIT
Fényes Dániel Ph.D. hallgató, BME KJIT
Fehér Árpád Ph.D. hallgató, BME KJIT



EMBERI ERŐFORRÁSOK
MINISZTERIUMA

AZ ELŐADÁS-SOROZAT AZ EMBERI ERŐFORRÁSOK MINISZTERIUMA
ÚNKP-18-3 ÉS ÚNKP-18-4 KÓDSZÁMÚ ÚJ NEMZETI KIVÁLÓSÁG
PROGRAMJÁNAK TÁMOGATÁSÁVAL KÉSZÜLT

Németh Balázs: Automatizált járműirányítási rendszerek tervezésének kutatása a vezetői funkciók integrálásával (ÚNKP-18-4)

Fényes Dániel: Automatizált járművek kormányzási stabilitásának vizsgálata és irányítástervezése (ÚNKP-18-3)

Fehér Árpád: Gépi tanulási módszerek kutatása autonóm járművek szimulált városi környezetben történő irányításához (ÚNKP-18-3)