

## Önálló labor, Diplomatervezés 1. szóbeli beszámoló

2018/2019. őszi félév

December 10, hétfő 8:30-10:00, IB 310					
8:30	8:40	Liu Chang	Szélturbina irányítása mesterséges intelligencia módszerekkel	Dr. Harmati István	Dipterv 1
8:40	8:50	Kanizsai Anett Katalin	Környezetérzékelés particle filter alapú szenzorfüzióval	Dr. Harmati István	Dipterv 1
8:50	9:00	Beke Gábor	AUTOSAR adaptációja az A-Spice fejlesztési folyamatába	Dr. Harmati István	MSc Önlab 2
9:00	9:10	Dányi Péter	Autonóm robotok kooperatív irányítása stratégiai célok megvalósításához	Dr. Harmati István	MSc Önlab 2
9:10	9:20	Fehér Gergő	Autonóm robotok kooperatív irányítása stratégiai célok megvalósításához	Dr. Harmati István	MSc Önlab 2
9:20	9:30	Szentpéteri Szabolcs	Mélytanuláson alapuló irányítási és pályatervezési algoritmusok fejlesztése	Dr. Harmati István	MSc Önlab 2
9:30	9:40	Határ Dániel	Autonóm robotok kooperatív irányítása stratégiai célok megvalósításához	Dr. Harmati István	MSc Önlab 2
9:40	9:50	Görög Áron	Autonóm robotok kooperatív irányítása stratégiai célok megvalósításához	Dr. Harmati István	MSc Önlab 2
9:50	10:00	Kalapos András	"AI Driver" -- End-to-End Driver Activity Prediction	Dr. Harmati István	MSc Önlab 1

Dr. Harmati István, Gincsiné

December 10, hétfő 10:30-11:30, IB 310					
10:30	10:40	Mészáros Nóra	Pályatervező módszerek robotporszívókhoz	Gincsiné Dr. Szádeczky-Kardoss Emese	MSc Önlab 1
10:40	10:50	Hegyí Sámuel	Autonóm mobilis robotok mozgástervezése dinamikus környezetben	Gincsiné Dr. Szádeczky-Kardoss Emese	MSc Önlab 2
10:50	11:00	Szabó Dániel	Pályatervezés robotkarokhoz	Gincsiné Dr. Szádeczky-Kardoss Emese	MSc Önlab 2
11:00	11:10	Fazekas Máté	Autószerű mobilis robot állapot-és paraméterbecslése	Gincsiné Dr. Szádeczky-Kardoss Emese	Dipterv 1
11:10	11:20	Nagy Dávid Kristóf	Folytonos görbületű pályatervezés autószerű mobilis robotokhoz	Gincsiné Dr. Szádeczky-Kardoss Emese	Dipterv 1
11:20	11:30	Szabados Gábor	Gyógyszergyári folyamatirányítási feladat megvalósítása ABB System 800xA platformon	Kovács Gábor	Dipterv 1

Kovács Gábor, Gincsiné

**December 10, hétfő 13:00-14:40, IB 310**

13:00	13:10	Pelikán Dániel	3D objektumok valós idejű illesztése kameraképekbe autóiipari alkalmazásokhoz	Szántó Mátyás	Dipterv 1	Szemenyei Márton, Szántó Mátyás
13:10	13:20	Bánkuti Péter Ádám	Tanító adatbázis generálása gépi tanulás alapú környezetmodellek létrehozásához	Szántó Mátyás	MSc mecha	
13:20	13:30	Mészégető Tamás	Monokuláris, mozgás alapú sztereó képalkotási módszerek együttes alkalmazhatóságának vizsgálata	Szántó Mátyás	MSc Önlab 1	
13:30	13:40	Gregus Albert	Deep learning tanító-adatbázisok generálása okosváros platformok felhasználásával	Szántó Mátyás	MSc Önlab 2	
13:40	13:50	Tass Benedek	Mozgás alapú sztereoképek generálása gépi tanulás használatával	Szántó Mátyás	Dipterv A	
13:50	14:00	Ács Bence	Képszegmentálás és objektumdetekció deep learning alapú algoritmusokkal	Szemenyei Márton	MSc Önlab 2	
14:00	14:10	Bártfai Máté	Diminished Reality alkalmazás implementálása mobil környezetben	Szemenyei Márton	MSc Önlab 2	
14:10	14:20	László László	Autonóm BB-8 Droid Fejlesztése	Szemenyei Márton	MSc Önlab 2	
14:20	14:30	Bartos Dávid Péter	Autonóm BB-8 Droid Fejlesztése	Szemenyei Márton	MSc Önlab 1	
14:30	14:40	Nemes Tamás	Multitask konvolúciós hálózat készítése autonóm robotok számára	Szemenyei Márton	Dipterv 1	

December 11, kedd 8:30-9:50, IB 310					
8:30	8:40	Berdó Dániel	Ipari automatizálási feladatok célgépek építésénél	Dr. Kiss Bálint	BSc
8:40	8:50	Kovács Bálint	Gépjármű fékrendszer vezérlő elektronikájának biztonsági analízise	Dr. Kiss Bálint	MSc Önlab 1
8:50	9:00	Peregi Dávid	Sávtartás biztosítása kamera alapú sávdetektálás alapján	Dr. Kiss Bálint	MSc Önlab 1
9:00	9:10	Scheigl József	Műhold orientációjának szabályozása	Dr. Kiss Bálint	MSc Önlab 1
9:10	9:20	Takács Róbert	Kis műholdak aktív és passzív helyzetstabilizálási lehetőségei	Dr. Kiss Bálint	MSc Önlab 1
9:20	9:30	Tallián Csaba Zsombor	Lengéscsillapítás 3D-ben	Dr. Kiss Bálint	MSc Önlab 1
9:30	9:40	Bilik Péter Bernát	Vezeték nélküli technológiák integrálása yocto linux környezetben és azok karakterizálása	Dr. Kiss Bálint	MSc Önlab 1
9:40	9:50	Müller Dániel Ágoston, Rosta Marcell	Világításszabályozási algoritmusok	Dr. Kiss Bálint	MSc Önlab 2, Dipterv 1

Dr. Kiss Bálint, Gincseiné

December 11, kedd 10:10-12:00, IB 310					
10:10	10:20	Bartus Máté	Grafikus primitívek felhasználása számítógépes látás alapú monokuláris SLAM algoritmusokban	Dr. Kiss Bálint	Dipterv 1
10:20	10:30	Kiss András	Interaktív játék fejlesztése autonóm funkciókkal rendelkező, távirányított beltéri járművekhez	Dr. Kiss Bálint	Dipterv 1
10:30	10:40	Medvedev Mihály	Párhuzamos és valós idejű dinamikus járműszimuláció	Dr. Kiss Bálint	Dipterv 1
10:40	10:50	Pethő Zsombor	Valós idejű objektum követés robotikai alkalmazásokhoz mélységi (RGB-D) kamera használatával	Dr. Kiss Bálint	Dipterv 1
10:50	11:00	Módi Zsolt	Siemens PLC és SCADA rendszerek vezérléstechnikája	Dr. Kiss Bálint	MSc Önlab 1
11:00	11:10	Bányay Bence	Elektronikus szervokormány modelljének identifikációja	Dr. Kiss Bálint	Dipterv A
11:10	11:20	H. Zováthi Örkény Ádám	3D városi környezet elemzése	Dr. Kiss Bálint	MSc Önlab 2
11:20	11:30	Horváth Győző	3D dinamikus utcai környezet elemzése önjáró autók szenzoraival	Dr. Kiss Bálint	MSc Önlab 2
11:30	11:40	Németh Bence	Siemens PLC és SCADA rendszerek vezérléstechnikája	Dr. Kiss Bálint	MSc Önlab 2
11:40	11:50	Dori Zsófia Hajnalka	Siemens PLC és SCADA rendszerek vezérléstechnikája	Dr. Kiss Bálint	MSc Önlab 2
11:50	12:00	Forgács Boglárka Tímea, Bajó Péter	Résztevők regisztrálásának automatizálása konferenciákon	Dr. Kiss Bálint	MSc Önlab 2

Dr. Kiss Bálint, Gincseiné