



Automatizált járműirányítás-tervezési módszerek alapjai

- Járművek keresztirányú modellezése
(október 27, Fényes Dániel)
- Előzési és döntéshozatali kérdések az autonóm járműirányításban
(november 24, Hegedűs Tamás)

Helyszín: BME ST101

Időpont: a megjelölt szerdán 10:15-11:45 között
Fényes Dániel Ph.D. hallgató, BME KJIT
Hegedűs Tamás Ph.D. hallgató, BME KJIT



AZ ELŐADÁS-SOROZAT AZ INNOVÁCIÓS ÉS TECHNOLÓGIAI MINISZTERIUM ÚNKP-21-3 KÓDSZÁMÚ ÚJ NEMZETI KIVÁLÓSÁG PROGRAMJÁNAK A NEMZETI KUTATÁSI, FEJLESZTÉSI ÉS INNOVÁCIÓS ALAPBÓL FINANSZÍROZOTT SZAKMAI TÁMOGATÁSÁVAL KÉSZÜLT.

Fényes Dániel: Állapotbecslési módszer kidolgozása gépi tanulási technikák alkalmazásával autonóm járművek számára (ÚNKP-21-3)

Hegedűs Tamás: Feedback linearizálás gépi tanulási módszer alkalmazásával autonóm járművek számára (ÚNKP-21-3)