

36. Országos Tudományos Diákköri Konferencia
2023. tavasz
Fizika, Földtudományok és Matematika szekció

Tételes szerzői hozzájárulás

Alulírott Herczeg Ágnes és Harkó Csanád, a dolgozatban leírt eredményekhez

1. A numerikus és analitikus számítások elvégzése során:

- A túlszillapított testet vezérlő neuron modelljének stabilitásvizsgálatával mind analitikus, mind numerikus számításokkal
- A csillapított rugó-test rendszert vezérlő neuron modelljének stabilitásvizsgálatával mind analitikus, mind numerikus számításokkal
- A témavezetőnk segítségével a csatolt neuronhálózat egyenleteinek felírásával
- A csatolt neuronhálózat rendszerének stabilitásvizsgálatával
- A RigidBodyDynamics.jl csomag felhasználásával a numerikus szimulációs kód megírásával
- A numerikus szimulációk elvégzésével

2. A kísérleti műveletek elvégzése során:

- A PhantomX robot megépítésével
- A robot programozásának megtanulásával
- Az inverz kinematikai vezérlés megvalósításával, beleértve a kódírást is
- A fázisoszcillátorok általi vezérlés adaptálásával, beleértve a kódírást is
- A csatolt neuronok általi vezérlés adaptálásával, beleértve a kódírást is

3. A dolgozat egészére kiterjesztve:

- Az ábrák elkészítésével
- A szimulációs paraméterek összeegyeztetésével
- A numerikus és kísérleti eredmények összehasonlításával

járultunk hozzá.

HERCZEG ÁGNES
H'

Harkó C