

OTDK nevezések**Intézmény: Budapesti Műszaki és Gazdaságtudományi Egyetem****Kar: Közlekedésmérnöki és Járműmérnöki Kar****Szekció: Műszaki Tudományi**

Alulírott intézményi/kari/szakterületi TDT/OTDK elnök/felelős aláírással igazolom, hogy az alább felsorolt hallgatók által benyújtott, illetve mellékelte nevezési lapokon feltüntetett adatok a valóságnak megfelelnek. A benyújtott nevezési dokumentumok alapján ajánlom a megjelölt pályamunkák (dolgozat, alkotás, előadás) elfogadását az OTDK-n való részvételre.

Jóváhagyott	Nevezési azonosító	Cím	Szerző(k)
1. Igen	BME-KJK/10/001	Folyamatmegszakítás és hőkezelés hatása a mechanikai tulajdonságokra FDM eljárású additív gyártástechnológia során	Kristály Álmos
2. Igen	BME-KJK/10/002	Autonóm jármű mozgásbecslése kamera alapon előzetes deep learning alapú objektum detekcióval	Demeter Zalán
3. Igen	BME-KJK/10/003	A city logisztikában alkalmazható önszerveződő konszolidáció meghatározó kérdései	Matiscsák Eszter
4. Igen	BME-KJK/10/004	BOSCH hajtásrendszer elemeinek integrálásának lehetőségei vízi járműbe	Lévai Emese
5. Igen	BME-KJK/10/005	Mély megerősítéses tanulás alkalmazása vasúti forgalomirányításban	Balogh Csanád Levente
6. Igen	BME-KJK/10/006	Módszertani fejlesztések a sürgősségi betegellátás értéktérítő folyamatának vizsgálatában	Tóth Ádám
7. Igen	BME-KJK/10/007	Repülőtéri állóhelykiosztás optimalizáló eljárás	Hegyi Patrik Zsolt
8. Igen	BME-KJK/10/008	Különböző kialakítású szárnyfűlek aerodinamikai vizsgálata	Pálfi Tamás
9. Igen	BME-KJK/10/009	RRT és Megerősítéses Tanulás kombinálása trajektória követés esetére	Angyal Bálint Gergő
10. Igen	BME-KJK/10/010	Drónokkal támogatott dokumentumáramlási rendszer fizikai realizációjával kapcsolatos kihívások és lehetőségek meghatározása	Párizs Cintia
11. Igen	BME-KJK/10/011	Autonóm járműves elővárosi mobilitási szolgáltatás közúti forgalomra és környezetre gyakorolt hatásainak becslése	Kulcsár Máté
12. Igen	BME-KJK/10/012	LiDAR alapú mobil robot lokalizáció Daum-Huang-szűrő eljárással	Csuzdi Domonkos
13. Igen	BME-KJK/10/013	Track-to-track architektúrájú objektumfúzió autonóm járművek környezetérzékelésének támogatására	Czibere Balázs
14. Igen	BME-KJK/10/014	Python alapú hálózat érzékenységi és döntéstámogató alkalmazás fejlesztése forgalmi modellekhez	Gosztola Anett
15. Igen	BME-KJK/10/015	Smart technológiák alkalmazása a városi rakodásszervezési folyamatokban	Domaniczki Viktória
16. Igen	BME-KJK/10/016	Sűrűbb követés vagy jobb feltárás? Autóbusz-hálózat értékelő módszer kidolgozása kis és közepes városokra	Bálint-Szedmák Mátyás
17. Igen	BME-KJK/10/017	Megerősítéses Tanulás Alapú Drift Mozgásszabályozó Rendszer Önvezető Járműhöz	Tóth Szilárd Hunor
18. Igen	BME-KJK/10/018	Felügyelt tanítás alapú járműirányítás vizsgálata	Bagoly Zoltán

Az illetékes TDT-felelős adatai:

Név: Dr. Csiszár Csaba
Beosztás: Kari TDT felelős
Cím:
Telefonszám:
E-mail: csiszar.csaba@kjk.bme.hu
Dátum: 2023. 01. 18. 10:01

Aláírás:

