

Tisztelt OTDT titkárság!

Antal Péter a XXXVI. OTDK-n ért el első helyezést Járműmérnöki tudományok (4) tagozatban a „Pályatervezés és szabályozás objektumok felkapásához és szállításához kvadkopterekkel” című dolgozatával. A dolgozat korábban a 2022. évi BME VIK intézményi TDK konferencián is első helyezést ért el az Intelligens rendszerek szekcióban, és rektori különdíjban részesült. Emellett ugyanezen az OTDK-n különdíjat kapott a Rendszer és irányítástechnika tagozatban bemutatott „Nemlineáris irányítás tervezése kisméretű kvadkopterek bukfenc manőveréhez” című dolgozatával, mellyel korábban a 2021. évi BME VIK intézményi TDK konferencián első helyezést ért el az Intelligens rendszerek szekcióban. Korábban a 2019. évi BME GPK intézményi TDK konferencián első helyet és Kozmann György különdíjat ért el Alkalmazott Mechanika szekcióban „Inverz inga egyensúlyozása tintasugaras nyomtató mechanizmusával” című dolgozatával. A 2020. évi BME GPK intézményi TDK konferencián szintén első helyet ért el Alkalmazott Mechanika szekcióban „Mechatronikai rendszer öntanuló szabályozása Gauss-folyamattal” című dolgozatával.

A hallgató előadást tartott a 11th IFAC Symposium on Intelligent Autonomous Vehicles konferencián, 2022. 06. 08-án. Emellett az alábbi konferenciaközleménye jelent meg:

1. P. Antal, T. Péni, R. Tóth, „Nonlinear Control Method for Backflipping with Miniature Quadcopters,” IFAC-PapersOnLine, Volume 55, Issue 14, Pages 133-138, 2022.

A hallgató részletes publikációs tevékenysége:

<https://m2.mtmt.hu/api/publication?format=html&labelLang=eng&sort=publishedYear,desc&cond=authors;eq;10081049>

Demonstrátorként és óraadóként részt vett a Mechanika I és II tárgyak oktatásában a BME GPK Műszaki Mechanikai Tanszéken, az Elektrotechnika és elektromechanika oktatásában a BME VIK Automatizálás és Alkalmazott Informatika Tanszéken, illetve az Irányítórendszerek laboratórium oktatásában a BME VIK Irányítástechnika és Informatika Tanszéken.

Előadást tartott az AI&AUT Expo angol nyelvű haza konferencián „Agile maneuvering and transportation with autonomous drones” címmel, illetve megjelent poszttere a Mesterséges Intelligencia és Technológia Kiállításon „Kvadkopterek adaptív irányítása és pályatervezése mesterséges intelligencia módszerekkel” címmel.

Szakmai és tanulmányi eredményei alapján a Pro Scientia Aranyéremre méltónak találom a hallgatót, a szabályzatnak megfelelően ajánlásommal hozzájárulok a pályázatához.

Budapest, 2023.05.08.

Tisztelettel,

dr. Németh Géza

a BME VIK TDBH elnöke