

Témák

2015/16/1

Prof. Dr. Szabolcsi Róbert, egyetemi tanár

1. Modern járműdinamikai rendszerek számítógépes analízise, és szabályozóinak előzetes tervezése. Témavezető: Prof. Dr. Szabolcsi Róbert.
2. Felszíni kutató robotok koncepcionális, és előzetes tervezése. Témavezető: Prof. Dr. Szabolcsi Róbert.
3. Pilóta nélküli légi jármű rendszerek (UAS) repülésszabályozó rendszereinek előzetes számítógépes tervezése. Témavezető: Prof. Dr. Szabolcsi Róbert.
4. Pilóta nélküli légi jármű rendszerek (UAS) repülésbiztonságának kérdései.