



1. Tantárgy neve	Intelligens és autonóm járműirányítási rendszerek				
2. Tantárgy angol neve	Intelligent and autonomous vehicle control system				
3. Tantárgykód	BMEKOKAD019	4. Követelmény	vizsga	5. Kredit	4
6. Óraszám	2 (0) Előadás	0 (0) Gyakorlat	0 (0) Labor		
7. Tanterv	Doktori képzés (D)	8. Szerep	Alap		
9. A tantárgy elvégzéséhez szükséges tanulmányi munkaóra összesen					120
Kontakt óra	28	Órára készülés	30	Házi feladat	10
Írásos tananyag	10	Zárthelyire készülés	0	Vizsgafelkészülés	42
10. Felelős tanszék	Közlekedés- és Járműirányítási Tanszék				
11. Felelős oktató	Dr. Németh Balázs				
12. Oktatók	Dr. Németh Balázs				
13. Előtanulmány					
14. Előadás tematikája	Járműirányítási hierarchiák. Robusztus, LPV és MPC járműirányítás tervezés. Prediktív cruise control. Autonóm és ember vezette járművek interakciója. Autonóm járművek irányítása a forgalomban. Gépi tanulás és autonóm irányítás.				
15. Gyakorlat tematikája					
16. Labor tematikája					
17. Tanulási eredmények	A. Tudás B. Képesség C. Attitűd D. Önállóság és felelősség				
18. Az aláírás megszerzésének feltétele, az aláírás érvényessége	Vizsga és egyéni házi feladat.				
19. Pótlási lehetőségek					
20. Jegyzet, tankönyv, felhasználható irodalom	1. Gáspár, Bokor, Szabó, Németh: Robust Control Design for Active Driver Assistance Systems, 2016. 2. Gáspár, Németh: Predictive Cruise Control for Road Vehicles Using Road and Traffic Information, 2019				
Tantárgyleírás érvényessége	2019. november 27.	Jelen TAD az alábbi félévre érvényes	Nem induló tárgyak		