



1. Tantárgy neve	Szabályozott járműdinamikai rendszerek I. PhD				
2. Tantárgy angol neve	Controlled vehicle system dynamics I. PhD				
3. Tantárgykód	BMEKOGJD010	4. Követelmény	vizsga	5. Kredit	3
6. Óraszám	2 (0) Előadás	0 (0) Gyakorlat	0 (0) Labor		
7. Tanterv	Doktori képzés (D)	8. Szerep	Szak		
9. A tantárgy elvégzéséhez szükséges tanulmányi munkaóra összesen					120
Kontakt óra	28	Órára készülés	14	Házi feladat	22
Írásos tananyag	26	Zárthelyire készülés	30	Vizsgafelkészülés	0
10. Felelős tanszék	Gépjárműtechnológia Tanszék				
11. Felelős oktató	Dr. Szalay Zsolt				
12. Oktatók	Dr. Tihanyi Viktor				
13. Előtanulmány					
14. Előadás tematikája					
A " Szabályozott Járműdinamikai rendszerek I." című tantárgy keretein belül a hallgatók elmélyülnek a gépjárművekben alkalmazott elektronikus szabályozott járműdinamikai rendszerek fejlesztési terndjeivel, valamint a napjainkban is kutatott intelligens járműrendszerekkel, azok kurrens dinamikai és szabályozástechnikai hátterével. Cél a korszerű jármű technikában alkalmazott irányítástechnikai megoldások fejlesztése. Aktív és félaktív jármű felfüggesztési rendszerek speciális szabályozástechnikai kérdései, újszerű törvényszerűségei. ABS / ASR rendszerek szabályozási stratégiáinak kritikus értékelése. Gépjárművekben alkalmazott vezetői asszisztens rendszerek (aktív sebesség tartó, sávelhagyást detektáló) kapcsán felmerülő szabályozásméleti problémák fejlesztése					
15. Gyakorlat tematikája					
16. Labor tematikája					
17. Tanulási eredmények					
A. Tudás					
• ismeri a korszerű járműdinamikai összefüggéseket					
B. Képesség					
• képes adott eljárásokban a kutatásra és fejlesztére					
C. Attitűd					
• nyitottság a szakterület új lehetőségeire					
D. Önállóság és felelősség					
• kutatási feladatok megoldásában vehet rész					
18. Az aláírás megszerzésének feltétele, az aláírás érvényessége					
Az aláírás megszerzésének és egyúttal a vizsgára bocsátásnak a feltétele az egyéni hallgatói feladat hiánytalan és határidőre történő beadása. A vizsga szóbeli.					
19. Pótlási lehetőségek					
Egy alkalommal van lehetőség a pótlásra.					
20. Jegyzet, tankönyv, felhasználható irodalom					

1. Hans Pacejka: Tire and Vehicle Dynamics, Elsevier B-ELS-049, ISBN of 9780080970172, 2012.
2. Tire and Wheel Technology, 2011, SAE International SP-2296, ISBN of 978-0-7680-4735-6, 2011.
3. Vehicle Dynamics Stability and Control, 2011, SAE International SP-2297, ISBN of 978-0-7680-4736-3, 2011.
4. Rao V. Dukkipati, Jian Pang, Mohamad S. Qatu, Gang Sheng, Zuo Shuguang, Road Vehicle Dynamics, SAE International, R-366, ISBN of 978-0-7680-1643-7, 2008.

Tantárgyleírás érvényessége	2019. november 27.	Jelen TAD az alábbi félévre érvényes	2023/2024 II. félév
--------------------------------	-----------------------	---	---------------------