

Óbudai Egyetem
Bánki Donát Gépész és Biztonságtechnikai Mérnöki Kar
Mechatronikai és Járműtechnikai Intézet
Mechatronika Tanszék

**SZAKDOLGOZAT/DIPLOMAMUNKA
TÉMATERÜLETEK A 2018/2019. TANÉV I. FÉLÉVÉRE**

1. Modern mechatronikai rendszerek számítógépes analízise, és szabályozóinak előzetes tervezése.
Témavezető: Prof. Dr. Szabolcsi Róbert, egyetemi tanár.

2. Felszíni kutató robotok koncepcionális, és előzetes tervezése.
Témavezető: Prof. Dr. Szabolcsi Róbert, egyetemi tanár.

3. Pilóta nélküli légi jármű rendszerek (UAS) repülésszabályozó rendszereinek előzetes számítógépes tervezése.
Témavezető: Prof. Dr. Szabolcsi Róbert, egyetemi tanár.¹

4. Pilóta nélküli légi jármű rendszerek (UAS) repülésbiztonságának kérdései.
Témavezető: Prof. Dr. Szabolcsi Róbert².

5. Computer-Aided Design of the Modern Mechatronical Systems.
Supervisor: Prof. Dr. Róbert Szabolcsi.

6. Conceptual and Preliminary Design of the Surface Scout Robots.
Supervisor: Prof. Dr. Róbert Szabolcsi.

7. Computer Aided Design of the Unmanned Aerial Vehicle Automatic Flight Control Systems.
Supervisor: Prof. Dr. Róbert Szabolcsi³.

8. Automation of the Emergency (Forced) Landing of the Unmanned Aerial Vehicles.
Supervisor: Prof. Dr. Róbert Szabolcsi⁴.

9. Challenges in Solutions of the Flight Safety Problems of the Unmanned Aircraft Systems.
Supervisor: Prof. Dr. Róbert Szabolcsi⁵.

Budapest, 2018. szeptember 4.

/ Prof. Dr. Szabolcsi Róbert /
egyetemi tanár

¹ Csak és kizárólag a témában előtanulmányokkal (pl. PPL, CPL) rendelkezők részére.

² Csak és kizárólag a témában előtanulmányokkal (pl. PPL, CPL) rendelkezők részére.

³ For students being educated in aeronautical sciences (e.g. owners of PPL, CPL-certification etc.)

⁴ For students being educated in aeronautical sciences (e.g. owners of PPL, CPL-certification etc.)

⁵ For students being educated in aeronautical sciences (e.g. owners of PPL, CPL-certification etc.)