

Téma címe	Témavezető(k) neve	Témavezető(k) email címe	A téma jelenleg választható-e
Mobilrobot környezetének valósidejű térképezése	Dr. Vámosy Zoltán	vamosy.zoltan@nik.uni-obuda.hu	
Intelligens módszerek közlekedési rendszerek biztonságának növelésére	Várkonyiné Dr. Kóczy Annamária	varkonyi-koczy@uni-obuda.hu	
Lágy számítási módszerek alkalmazása "anytime" rendszerekben	Várkonyiné Dr. Kóczy Annamária	varkonyi-koczy@uni-obuda.hu	
Deep Learning módszerek ipari robotalkalmazásokban	Dr. Galambos Péter	peter.galambos@irob.uni-obuda.hu	
Robotrendszerek szemantikus programozása	Dr. Galambos Péter	peter.galambos@irob.uni-obuda.hu	
Sebészeti robotok biztonságtechnikája	Dr. Haidegger Tamás	haidegger@irob.uni-obuda.hu	
Időkésleltetési rendszerek szabályozása távsebészeti alkalmazásokhoz	Dr. Haidegger Tamás	haidegger@irob.uni-obuda.hu	
A zárt 6R-es láncok kinematikai szintézise és a kötéselemélet	Dr. Hegedűs Gábor		
Szabad(ka) II. mechatronikai szerkezet hajtásszabályozás optimalizálása	Dr. Odry Péter	odry.peter@uniduna.hu	
Szabad(ka) II. mechatronikai szerkezet optimalizálása és verifikálása	Dr. Odry Péter	odry.peter@uniduna.hu	