

Ebben az időszakban PL havi 800E fizetést kapott.							
A megjegyzés oszlopban feltüntetett D1 azt jelenti, hogy a folyóirat az adott tudományterület legjobb 10%-ába tartozik. Ehhez hasonlóan a Q1 a legjobb 25%-ot jelenti.							
publikációk							
2017 Rendszer és Irányításméleti Kutatólaboratórium							
#	típus	cím	szerzők	Palkovics szerző?	említik?	megj.	
146	konferencia	Evaluation of multiple model adapti	Támas Baár ; Péter Bauer ; Zoltán S	0	0		
147	konferencia	Cost-optimal model predictive sche	Roland B´alint * Attila Magyar * Ká	0	0		
148	konferencia	Optimal scheduling of a household r	Roland Bálint ; Katalin M. Hangos ;	0	0		
149	konferencia	Monocular image-based intruder dir	Peter Bauer ; Antal Hiba ; Jozsef Bo	0	0		
150	cikk	Real flight demonstration of Monoc	Péter Bauer, Antal Hiba, Bálint Dar	0	0		
151	konferencia	Vision Only Collision Detection with	P´eter Bauer, Antal Hiba	0	0		
152	konferencia	Simulation-based analysis of mixed	Zsuzsanna Bede ; Balázs Németh ;	0	0		
153	konferencia	Modeling and Simulation Based Ana	Zsuzsanna Bede a,* , Balázs Német	0	0		
154	konferencia	Optimizing Traffic Control for a Mini	Zsuzsanna Bede,Péter Gáspár	0	0	nem biztos h a teljes verziót értem el	
155	konferencia	Projective Geometry and Feedback	J. Bokor ; Z. Szabó	0	0		
156	cikk	Network traffic flow optimization un	Csikós, A., Charalambous, T., Farha	0	0	D1	
157	konferencia	Traffic flow optimization with QoS c	A Csikós, H Farhadi, B Kulcsár, T Ch	0	0		
158	cikk	Variable speed limit design based on	Alfréd Csikós,* , Balázs Kulcsár	0	0	D1	
159	cikk	Image-guided ToF depth upsamplin	Iván Eichhardt,Dmitry Chetverikov	0	0	Q1	
160	cikk	Kamera-kalibráció felületi normális	Eichhardt Iván, Hajder Levente	0	0		
161	cikk	Felületi normális becslése egyetlen	Eichhardt Iván ^{1,2} , Baráth Dániel ^{1,2}	0	0		
162	konferencia	Computer Vision Meets Geometric M	I Eichhardt, L Hajder	0	0		
163	konferencia	Detecting change in road environm	Z Fazekas, L Gerencsér, P Gáspár	0	0		
164	cikk	Terrain and speed-limit optimized c	Fazekas, Z., Németh, B., Mihály, A.,	0	0		
165	konferencia	Identifying the urban road environm	Z Fazekas, G Balázs, P Gáspár	0	0		
166	konferencia	Inferring the actual urban road envir	Z Fazekas, G Balázs, L Gerencsér, F	0	0		
167	konferencia	Locating roadworks sites via detectir	Z Fazekas, G Balázs, L Gerencsér, F	0	0		
168	konferencia	Optimal control design of a variable-	Dániel Fányes ; Balázs Németh ; Pi	0	0		
169	könyv	Robust Control Design for Active Dri	Péter Gáspár,Zoltán Szabó,József I	0	0	2001 ill régebbi cikkek vannak idézve Palkovicstól	
170	cikk	Adding Autonomous Features to a P	Gáspár P, Szirányi T, Hajder L, Sou	0	0		
171	cikk	Adaptive Input Design for LTI Syste	Gerencsér, L., Hjalmarsson, H., & H	0	0	D1	
172	konferencia	parametric LTI interpolation with gu	István Gőzse ; Zoltán Szabó ; Alex	0	0		
173	konferencia	On the correspondence of hyperboli	I Gőzse, T Péni, T Luspay, A Soume	0	0		
174	cikk	Robust Control of Single-Mast Stack	S Hajdu, P Gáspár	0	0		

175	konferencia	n the robustness of classical PID reg	László Keviczky ; Csilla Bányász	0	0		
176	cikk	Some Philosophical Paradigms in Ed	Keviczky, L., & Bányász, C.	0	0		
177	konferencia	LPV model reduction methods for a	Lipták, G., Luspay, T., Péni, T., Taka	0	0		
178	konferencia	4D Trajectory Design for Vision Only	Melczer, M., Bauer, P., & Bokor, J.	0	0		
179	cikk	Robust Fault-Tolerant Control of In-	Mihály, A., Gáspár, P., & Németh, B	0	0		
180	cikk	Tuning of look-ahead cruise control	Mihály, A., Baranyi, M., Németh, B.	0	0		
181	konferencia	Design of adaptive vehicle suspensio	Mihály, A., Kisari, Á., Gáspár, P., & N	0	0		
182	konferencia	Multiple fault-tolerant in-wheel vehi	Mihály, A., Gáspár, P., & Németh, B	0	0		
183	cikk	Context-dependent spatially periodi	Nadasdy, Z., Nguyen, T. P., Török, A	0	0		
184	cikk	The relationship between the traffic	Németh, B., & Gáspár, P	0	0		
185	cikk	Nonlinear analysis and control of a v	BalázsNémeth, PéterGáspár	0	0		
186	konferencia	Analysis and robust control design o	Balázs Németh ; Dániel Fényes ; P	0	0		
187	konferencia	Control design of an electro-hydraul	Balázs Németh ; Dániel Fényes ; P	0	0		
188	konferencia	Robust control design for the integr	Németh, B., Gáspár, P., Fényes, D.,	0	0		
189	konferencia	Control design of traffic flow using lc	B Németh, Z Bede, P Gáspár	0	0		
190	konferencia	Reconfigurable control design of ste	B Németh, P Gáspár, D Fényes, J B	0	0		
191	konferencia	Modelling and analysis of mixed traf	Németh, B., Bede, Z., & Gáspár, P.	0	0		
192	konferencia	Parameter varying flutter suppressio	Patartics, B., Luspay, T., Péni, T., Ta	0	0		
193	cikk	Combined Mathematical Modeling c	Péter, T., & Szabó, K.	0	0		
194	konferencia	Model identification and parameter	AI Pózna, A Magyar, KM Hangos	0	0		
195	konferencia	Hyperbolic geometrical approach to	A Soumelidis, J Bokor, F Schipp, Z	0	0		
196	konferencia	Internal stability and loop-transform	Z Szabó, P Seiler, J Bokor	0	0		
197	konferencia	Feedback stabilization: from geomet	Z Szabó, J Bokor, T Vámos	0	0		
198	cikk	RECAR: hungarian research centre fc	Szalay, Z., Esztergár-Kiss, D., Tetta	0	0		
199	konferencia	Vibration Analysis of a Suspension S	F Szauter, G Istenes, G Rödöny	0	0	idéznek egy régi cikket amiben szerepel Palkovics	
200	cikk	Improved control performance of th	A Szollosi, P Baranyi	0	0		
201	konferencia	String stability preserving adaptive s	J Tóth, G Rödönyi	0	0		
202	cikk	Temporal dynamics of object locatio	Török, Á., Kóbor, A., Persa, G., Gala	0	0	Q1	
203	konferencia	Multi objective H ∞ active anti-roll be	VT Vu, O Sename, L Dugard, P Gás	0	0		
204	konferencia	Reliability assessment of actuator an	R Venkataraman, M Lukátsi, B Van	0	0		
205	cikk	Enhancing roll stability of heavy veh	VT Vu, O Sename, L Dugard, P Gás	0	0		
206	cikk	Towards a cognitive warning system	Török, Á., Varga, K., Pergandi, J. M.,	0	0		