

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														
2018 Rendszer és Irányításméleti Kutatólaboratórium														
#	típus	cím	szerzők	Palkovics szerző?	említi?	megj.								
170	cikk	A computational approach to the str	B Ács, G Szlobodnyik, G Szederkér	0	0	D1								
171	cikk	A repülési biztonság növelése levegő	T Baár, P Bauer	0	0									
172	cikk	Cost-optimal model predictive sche	R Bálint, A Fodor, KM Hangos, A M	0	0	D1								
173	konferencia	Influence of Time-Delay Mismatch f	C Bányász, L Keviczky, R Bars	0	0									
174	konferencia	Uncertainty, Stability and Robustnes	R Bars, C Bányász, L Keviczky	0	0									
175	konferencia	Camera-based In-time Detection of	Peter Bauer ; Akos Zarandy ; Antal	0	0									
176	cikk	Development and performance eval	P Bauer, J Bokor	0	0									
177	konferencia	Fault Detection and Basic In-Flight F	Peter Bauer, Raghu Venkataraman	0	0									
178	konferencia	Monocular Vision-based Aircraft Gro	P Bauerl, B Vanek, J Bokor	0	0									
179	cikk	Three dimensional intruder closest p	P Bauer, A Hiba, J Bokor, A Zarandy	0	0	D1								
180	könyvfejezet	An introduction to the examination o	József Bokor	0	0									
181	könyvfejezet	Research Directions of Unmanned A	József Bokor – Bálint Vanek	0	0									
182	konferencia	State and loop equivalence for linea	J Bokor, Z Szabó	0	0									
183	konferencia	Vision-based control and guidance s	Laurent Clos-Cot ; Julien Templai ;	0	0									
184	cikk	A hybrid model predictive control fo	A Csikós, I Varga, KM Hangos	0	0	D1								
185	cikk	Pilóta nélküli repülőgép pozíciójának	Farkas Márton, Vanek Bálint, Rózsa	0	0									
186	cikk	Detecting change in the urban road	Zoltán Fazekas, Gábor Balázs, László	0	0									
187	könyvfejezet	Experimenting with Routes of Differ	Z Fazekas, G Balázs, L Gerencsér, F	0	0									
188	konferencia	A Novel Big-data-based Estimation	D Fényes, B Németh, P Gáspár	0	0									
189	konferencia	Analysis of autonomous vehicle dyn	D Fényes, B Németh, P Gáspár	0	0									
190	konferencia	Control design of variable-geometry	D Fényes, B Németh, P Gáspár	0	0									
191	konferencia	Data-Driven Reachability Analysis fo	D Fényes, B Németh, P Gáspár	0	0									
192	konferencia	Side-slip angle estimation of auton	Dániel Fényes ; Balázs Németh ; M	0	0									
193	konferencia	Önvezető járművek funkcionális és k	Gáspár Péter – Aradi Szilárd	0	0	2014-es cikk szerepel Palkovicstól a hivatkozások között								
194	könyv	Predictive Cruise Control for Road V	P Gáspár, B Németh	0	0									
195	konferencia	Asymptotic Analysis of the LMS Algor	László Gerencsér ; Balázs Csanád C	0	0									
196	konferencia	A parametric LTI interpolation for mi	István Gózsé ; Alexandros Soumel	0	0									
197	cikk	An Algorithm for the Calculation of t	Z Horváth, A Edelmayer	0	0									
198	könyv	Control engineering	L Keviczky, R Bars, J Hetthéssy, C E	0	0									
199	könyv	Control Engineering: MATLAB Exerci	Keviczky, L ; Bars, R ; Hetthéssy, J ;	0	0									
200	disszertáció	Analysis and control of nonnegative	G Lipták	0	0									
201	cikk	Approximation of delayed chemical	G Lipták, KM Hangos, G Szederkér	0	0									
202	konferencia	Delays in Model Reduction of Chem	G Lipták, KM Hangos	0	0									

203	cikk	Semistability of complex balanced k	G Lipták, KM Hangos, M Pituk, G Sz	0	0			
204	konferencia	Control oriented reduced order mod	T Luspay, T Péni, B Vanek	0	0			
205	cikk	Model reduction for LPV systems ba	T. Luspay, T. P éni, I. G ¨ozse, Z. Sz	0	0	D1		
206	cikk	Distributed control of interconnecte	L Márton, G Szederkényi, KM Hang	0	0	D1		
207	cikk	Real-time Look-ahead Cruise Control	A Mihály, B Németh, P Gáspár	0	0			
208	konferencia	Reconfiguration control of in-wheel	A Mihály, P Gáspár	0	0			
209	konferencia	Anti-lock braking control design for	B Németh, M Fazekas, P Gáspár	0	0			
210	cikk	Coordination of Independent Steering	and Torque Vectoring in a Variab	0	0			
211	konferencia	Design and Verification of Autonom	B Németh, P Gáspár, G Sántha	0	0			
212	konferencia	Design of the optimal motions of au	B Németh, P Gáspár, D Szócs, A M	0	0			
213	konferencia	MPC-based coordinated control des	B Németh, Z Bede, P Gáspár	0	0			
214	cikk	Optimal Control of Overtaking Mane	B Németh, P Gáspár, T Hegedűs	0	0			
215	cikk	Flexibilis szárnyú repülőgép aktív flai	B Patartics, T Péni, B Vanek	0	0			
216	cikk	Nullspace-based input reconfigurati	Tamás Péni ; Bálint Vanek ; Györg	0	0			
217	konferencia	Questions regarding vehicle safety a	Tamás Péter ; Istvan Lakatos ; Fere	0	0			
218	cikk	Computational method for estimati	P Polcz, T Péni, G Szederkényi	0	0	D1		
219	cikk	Improved algorithm for computing t	P Polcz, T Péni, G Szederkényi	0	0	D1		
220	cikk	Reduced linear fractional representa	P Polcz, T Péni, G Szederkényi	0	0			
221	cikk	Colored Petri net model of electrical	Pózna, A I ; Fodor, A ; Gerzson, M ;	0	0			
222	cikk	An Adaptive Spacing Policy Guarant	G Rödönyi	0	0			2014-es Palkovics cikk a hivatkozások között
223	konferencia	Extensions of ACC Technology Tow	G Rödönyi	0	0			
224	cikk	Structure Selection and LPV Model I	Rödönyi, G ; Kőrös, P. ; Pup, D. ; So	0	0			
225	konferencia	Cloud Aided Implementation of Ene	Soumelidis, A ; Gáspár, P ; Kisari, Á	0	0			
226	konferencia	Modeling of the Citric Acid Cycle and	Gergely Sváb ; Gergő Horváth ; Gá	0	0			
227	konferencia	Annihilator design for linear paramet	Z. Szabó, T.Péni, J.Bokor	0	0			
228	konferencia	Control design of an electro-pneum	csra	0	0			
229	konferencia	Control oriented modeling of an ele	Adam Szabo ; Tamas Becsi ; Peter	0	0			2002-es hivatkozás Palkovicsra
230	konferencia	Detection filter design for homogene	Z Szabó, J Bokor, S Hara	0	0			
231	konferencia	Realization of homogeneous multi- ϵ	Z Szabó, J Bokor, S Hara	0	0			
232	konferencia	Linear parameter varying systems: A	J Bokor, G Balas	0	0			
233	könyv	Analysis and control of polynomial c	G Szederkenyi, A Magyar, KM Han	0	0			
234	konferencia	Flight control oriented bottom-up m	Béla Takarics ; Bálint Vanek ; Adity	0	0			
235	konferencia	Tensor product type polytopic LPV r	B Takarics, A Szöllősi, B Vanek	0	0			
236	cikk	Pattern recognition based speed for	T Tettamanti, A Csikós, KB Kis, ZJ V	0	0			
237	konferencia	IMM Bernoulli Gaussian Particle Filte	O Törő, T Bécsi, S Aradi, P Gáspár	0	0			
238	konferencia	THE VIRTUAL TOURIST: COGNITIVE	Z. G. Török, Á. Török, B. Tölgyesi, V	0	0			
239	konferencia	An Introductory Overview About Sy	T. Vámos ; L. Keviczky ; R. Bars ; A.	0	0			
240	cikk	Robust tracking controller design for	Varga, B ; Kulcsár, B ; Laine, L ; Isla	0	0			