

PhD minimumkövetelmények ellenőrzése PhD dolgozat beadásakor

Név: Gyebrószki Gergely

Témavezető: Dr. Csernák Gábor

Tanszék: Műszaki Mechanikai Tanszék

Sor- szám	TÉZISEKHEZ KAPCSOLÓDÓ PUBLIKÁCIÓK RÉSZLETES ADATAI	BESOROLÁS						Arány [%]
		Idegen nyelvű				Magyar		
		WoS (IF=)	Scopus	Idegen lektorált	Idegen egyéb	Magyar lektorált	Magyar egyéb	
I.	Folyóiratcikk							
1.	Dr. Csernák Gábor, Gyebrószki Gergely, Dr. Stépán Gábor Multi-Baker Map as a Model of Digital PD Control International Journal of Bifurcation and Chaos (IJBC), 26(2), 2016, pp. 1650023 1-11	1,08						50
2.	Gyebrószki Gergely, Dr. Csernák Gábor Clustered Simple Cell Mapping: An extension to the Simple Cell Mapping method Communications in Nonlinear Science and Numerical Simulation 42, 2017, pp. 607-622	2,83						100
3.	Gyebrószki Gergely, Dr. Csernák Gábor The Hybrid Micro-chaos Map: Digitally Controlled Inverted Pendulum with Dry Friction Periodica Polytechnica: Mechanical Engineering, elfogadva, megjelenés alatt, 63(1), 2018, pp. 13300:1-7		×					100
II.	Konferenciaticikk (absztrakt vagy poszter a III. írandó)	Külföld lektorált	Külföld egyéb	Hazai lektorált	Hazai egyéb	Magyar lektorált	Magyar egyéb	
1.	Gyebrószki Gergely, Csernák Gábor Methods for the quick analysis of micro-chaos Applied Non-linear Dynamical Systems in Proceedings in Mathematics and Statistics in Springer Series (ISBN: 978-3-319-08265-3), 93 2014, pp. 383-395	×						100
2.	Gyebrószki Gergely, Csernák Gábor, Budai Csaba Experimental investigation of micro-chaos 8th European Nonlinear Dynamics Conference (2014.07.06-11), Vienna, Austria	×						50
3.	Gyebrószki Gergely, Csernák Gábor Digitális szabályozás okozta kaotikus rezgés amplitúdójának becslése XII. Magyar Mechanikai Konferencia, (2015.08.25-27.), Miskolc, Magyarország			×				100

4.	Gyebrószki Gergely, Csernák Gábor <i>Structures within the Quantization Noise: Micro-Chaos in Digitally Controlled Systems</i> SYROCO 2018 - 12th IFAC Symposium on Robot Control, Budapest, Magyarország 2018.08.27. pp 20-1–20-6, Paper ID 20. (2018)	×						100
5.	Gyebrószki Gergely, Csernák Gábor <i>Inherent control error in a multi-PD controlled double inverted pendulum</i> Proceedings of the 9th European Nonlinear Dynamics Conference, Budapest, Magyarország 2017.06.25. Budapest University of Technology and Economics, Paper 238. 5 p. (2017)	×						100
III.	Egyéb (rövid cikk, könyv, könyvfejezet, poszter, szóbeli előadás ...)	<i>Külföld lektorált</i>	<i>Külföld egyéb</i>	<i>Hazai lektorált</i>	<i>Hazai egyéb</i>	<i>Magyar lektorált</i>	<i>Magyar egyéb</i>	
1.								
2.								
3.								

Sor-szám	MINIMUMKÖVETELMÉNYEK TELJESÜLÉSE DOLGOZAT BEADÁSKOR	Teljesített	Minimum	Teljesülés [%]
1.	Tézisekhez kapcsolódó publikációk száma, ebből:	8 db	4 db	200%
2.	idegen nyelvű lektorált WoS folyóirat cikk	150%	50%	300%
3.	lektorált idegen nyelvű folyóiratcikk	250%	200%	125%
4.	publikáció magyar nyelven	100%	100%	100%
5.	nemzetközi konferencia kiadvány vagy külföldön megjelenő folyóiratcikk	7 db	1 db	700%

