

Szakmai önéletrajz

SZEMÉLYES ADATOK

Név: Dr. Drexler Dániel András

Születési hely, idő: Budapest, 1985.03.02.

Cím: 1032 Budapest Bécsi út 96/b. BA.3.26

Telefonszám: +3616665530

Email-cím: drexler.daniel@nik.uni-obuda.hu,
drexler.daniel@gmail.com

KUTATÁSI TERÜLET

Élettani szabályozások, nemlineáris rendszerek irányítása, kémiai reakciók irányítása, robot kinematika, szingularitások a robotikában.

MUNKAHELYEK, POZÍCIÓK

- 2009-2012 **PhD hallgató**, Budapesti Műszaki és Gazdaságtudományi Egyetem, Irányítástechnika és Informatika tanszék
- 2012-2014 **tudományos segédmunkatárs**, Budapesti Műszaki és Gazdaságtudományi Egyetem, Irányítástechnika és Informatika tanszék
- 2014-2015 **egyetemi tanársegéd**, Budapesti Műszaki és Gazdaságtudományi Egyetem, Irányítástechnika és Informatika tanszék
- 2015-2016 **egyetemi adjunktus**, Budapesti Műszaki és Gazdaságtudományi Egyetem, Irányítástechnika és Informatika tanszék
- 2016- **egyetemi adjunktus**, Óbudai Egyetem, Neumann János Informatikai Kar, Biomatika Intézet, Élettani Szabályozások Kutató Központ
- 2016- **kutató**, Óbudai Egyetem, Egyetemi Kutató és Innovációs Központ, Élettani Szabályozások Kutató Központ

TANULMÁNYOK

- 1999-2004 Trefort Ágoston Kéttannyelvű Szakközépiskola és Diákotthon, két tanítási nyelvű tagozat, elektronikai szakmacsoport
- 2004-2009 **okleveles villamosmérnök**, Budapesti Műszaki és Gazdaságtudományi Egyetem, Villamosmérnöki és Informatikai Kar, diplomamunka címe: *Nyílt láncú robotok szimbolikus modellezése és szimulációja Matlab környezetben*, konzulens: Dr. Harmati István
- 2008-2011 **okleveles egészségügyi mérnök**, Budapesti Műszaki és Gazdaságtudományi Egyetem, Villamosmérnöki és Informatikai Kar, diplomamunka címe: *Daganatos betegségek kemoterápiás kezelésének optimális irányítása*, konzulens: Dr. Harmati István, Dr. Kovács Levente
- 2009-2012 **doktori képzés**, Budapesti Műszaki és Gazdaságtudományi Egyetem, Villamosmérnöki Tudományok Doktori Iskola, disszertáció címe: *New Methods for Solving the*

Inverse Kinematics Problem of Serial Robot Manipulators, témavezető: Dr. Harmati István, védés éve: 2015

- 2012-2014 **alkalmazott matematikus Msc**, Budapesti Műszaki és Gazdaságtudományi Egyetem, Matematika Intézet, diplomamunka címe: *Polinomiális rendszerek analízise és irányítása*, konzulens: Dr. Tóth János

NYELVISMERET

- 2004 angol felsőfokú C típusú nyelvvizsga
- 2009 német alapfokú B típusú nyelvvizsga

SZAKMAI EREDMÉNYEK, ÖSZTÖNDÍJAK

- 2007 Elcoteq „Bontakozz ki” szakmai verseny II. hely
- 2008 BME TDK konferencia jutalom
- 2009 Szakmai Egyetemi BME ösztöndíj
- 2009-2012 Doktorandusz hallgatók állami ösztöndíja
- 2012-2014 Doktorjelölti ösztöndíj
- 2018 Az év fiatal kutatója díj, Óbuda Egyetem

BÍRÁLÓI TEVÉKENYSÉG

- konferencia:
 - CINTI 2014, 2015, 2018 (IEEE International Symposium on Computational Intelligence and Informatics)
 - ICIEA 2017 (IEEE International Conference on Industrial Electronics and Applications)
 - IFAC 2014, 2017 (International Federation of Automatic Control)
 - IFAC BMS 2012, 2015 (International Federation of Automatic Control, Symposium of Biological and Medical Systems)
 - INES 2015 (IEEE International Conference on Intelligent Engineering Systems)
 - SACI 2016, 2018 (IEEE International Symposium on Applied Computational Intelligence and Informatics)
 - SISY 2015, 2017 (IEEE International Symposium on Intelligent Systems and Informatics)
 - SMC 2014, 2016, 2018 (IEEE International Conference on Systems, Man, and Cybernetics)
 - SMC 2016 Junior Track Chair
 - IEEE Space Robotics Workshop 2015
 - MMAR 2017, 2018 (International Conference on Methods and Models in Automation and Robotics)
- folyóiratok:
 - Acta Polytechnica Hungarica, alszerkesztő 2014-
 - Applied Soft Computing
 - Biomedical Signal Processing and Control
 - Computer Methods in Biomechanics and Biomedical Engineering
 - Control Engineering Practice
 - IEEE Access
 - IEEE Robotics and Automation Letters
 - IEEE Transactions on Robotics
 - IEEE Transactions on System, Man, and Cybernetics, Part B
 - International Journal of Advanced Robotic Systems

- Journal of Dynamic Systems, Measurement and Control
- Periodica Polytechnica, Electrical Engineering
- Robotics and Autonomous Systems
- SIAM Journal on Matrix Analysis and Applications
- TDK dolgozatok, Szakdolgozatok, Diplomamunkák (BME-VIK, BME Matematika Intézet)
- OTKA pályázatok

TÉMAVEZETŐI TEVÉKENYSÉG

- Budapest Műszaki és Gazdaságtudományi Egyetem, Villamosmérnöki és Informatikai Kar, Villamosmérnök BSc, szakdolgozat (19)
- Budapest Műszaki és Gazdaságtudományi Egyetem, Villamosmérnöki és Informatikai Kar, Villamosmérnök MSc, diplomatervezés (5)
- Budapest Műszaki és Gazdaságtudományi Egyetem, Villamosmérnöki és Informatikai Kar, Műszaki informatikus MSc, diplomatervezés (2)
- Budapest Műszaki és Gazdaságtudományi Egyetem, Villamosmérnöki és Informatikai Kar, Egészségügyi mérnök MSc, diplomatervezés (2)
- Budapest Műszaki és Gazdaságtudományi Egyetem, Matematika Intézet, matematikus BSc, szakdolgozat (1)
- Budapest Műszaki és Gazdaságtudományi Egyetem, Matematika Intézet, matematikus MSc, diplomamunka (1)
- Óbudai Egyetem, Neumann János Informatikai Kar, Mérnök informatikus BSc, szakdolgozat (5)
- Óbuda Egyetem, Neumann János Informatikai Kar, Mérnök informatikus MSc, diplomamunka (4)

OKTATOTT TÁRGYAK

- Folyamatirányítás laboratórium (villamosmérnököknek, BMEVIMIA312), gyakorlatvezető
- Intelligens robotok és járművek laboratórium (villamosmérnököknek, BMEVIMIB04), gyakorlatvezető
- Irányítástechnika és képfeldolgozás laboratórium 1. (villamosmérnököknek, BMEVIMIA11), tárgyfelelős
- Irányítástechnika és képfeldolgozás laboratórium 2. (villamosmérnököknek, BMEVIMIB03), tárgyfelelős, gyakorlatvezető
- Laboratórium 1. (villamosmérnököknek, BMEVIMIA304), gyakorlatvezető
- Laboratórium 2. (villamosmérnököknek, BMEVIMIA304) gyakorlatvezető
- Mérés laboratórium 3. (mérnök informatikusoknak, BMEVIMIA312), gyakorlatvezető
- Nemlineáris és robusztus irányítások VIM211, előadás és gyakorlat
- Programozható irányító és szenzorrendszerek laboratórium (villamosmérnököknek, BMEVIMIA352), gyakorlatvezető
- Szabályozástechnika (BMEVIMIA303), gyakorlatvezető
- Irányítástechnika (NAIT0SAND), előadó, gyakorlatvezető, tárgyfelelős
- Robotok irányítása (NBIRI2CREM magyar, NBIRI2ERNM angol) előadó, tárgyfelelős
- Robotirányítás (NAIRI1SUND magyar, NAIRI1SEND angol) előadó, tárgyfelelős
- Rendszerelmélet (NIXRE1HBNE és NIXRE1HBEE), előadó, gyakorlatvezető, tárgyfelelős

KUTATÁSI PROJEKTEK

- 2010-2012: OTKA-K 72611, „Feladatfüggő felépítésű többprocesszoros célrendszerek szintézis algoritmusainak kutatása”, kutató
- 2011-2012: OTKA-K 71762, „Autonóm földi, légi és vízi robotok korszerű irányításmélete és mesterséges intelligencia eszközei”, kutató
- 2011: TÁMOP-4.2.1/B-09/1/KMR-2010-0002, „Minőségorientált, összehangolt oktatási és K+F+I stratégia valamint működési modell kidolgozása a Műegyetemen”, kutató
- 2013: GOP-1.1.1-11-2012-0076, „Dentmio-adaptív döntéstámogatási rendszer kifejlesztése”, kutató
- 2014-2015: TÁMOP-4.2.2.C-11/1/KONV-2012-0004 azonosító számú „Nemzeti kutatóközpont fejlett infokommunikációs technológiák kidolgozására és piaci bevezetésére” pályázat „III. „Jövő Internet” technológiák: Elosztott és felhő számítások, tárgyak Internetje” alprojekt „III.4. Feladatfüggő felépítésű pipeline többprocesszoros rendszerek tervezési módszerének kidolgozása és alkalmazása nagy sebességigényű beágyazott célrendszerekben”, kutató
- 2015-2016: FP7-PEOPLE-2012-IRSES-316338 "Dynamical Systems and Applications", helyi koordinátor, kutató
- 2016- : European Research Council Starting Grant ERC-StG 67968 "Tamed Cancer", kutató
- 2017-2018 : Magyar-Szlovén Kétoldali Tudományos és Technológiai Együtműködés, TÉT_16-1-2016-0070, „Hatékony számítógépes módszerek közönséges differenciálegyenletekkel leírt biokémiai és műszaki modellekre”, kutató
- 2018-: Magyar-Szlovén Nemzetközi Együtműködésen Alapuló Kutatási Témapályázat, SNN 125739, „Algebrai módszerek differenciálegyenletek alkalmazásához”, kutató

KÜLFÖLDI VENDÉGGUTATÓI RÉSZVÉTEL

- Sanghaj Jiao Tong Egyetem, Matematika Tanszék, 2016. március 31 – június 30, Sanghaj, Kína (FP7-PEOPLE-2012-IRSES-316338)
- Center for Applied Mathematics and Theoretical Physics, Maribori Egyetem, 2018. június 24-2018. július 1, Maribor, Szlovénia (TÉT_16-1-2016-0070)

TAGSÁG

- 2016- IEEE tag (tagszám: 93839394)
- 2016- IEEE Systems, Man, and Cybernetics Society tag
- 2016- IEEE Robotics and Automation Society tag
- 2017- IEEE Hungary Section Membership Development Officer
- 2017- IEEE Control Systems Society tag

PUBLIKÁCIÓS STATISZTIKÁK

Összesen 60 tudományos közlemény, amelyből 12 nemzetközi folyóirat, 5 hazai kiadású angol nyelvű szakfolyóirat, 4 idegen nyelvű könyvrészlet, 37 idegen nyelvű és 2 magyar nyelvű konferenciaközlemény.

Tudományometriai statisztikák (Google scholar alapján):

- Idézetek száma: 349
- h-index: 10

Publikációk listája:

<https://m2.mtmt.hu/gui2/?type=authors&mode=browse&sel=10042067&view=simpleList>