

## Europass Önéletrajz



### Személyi adatok

Vezetéknév(ek) / Utónév(ek)

Cím(ek)

Telefonszám(ok)

E-mail(ek)

Állampolgárság

Születési dátum

Neme

### Tajti Ferenc

Állandó lakcím: 3360, Heves, Bartók Béla út 23. Magyarország  
Ideiglenes lakcím: 1111, Budapest, Irinyi út 9-11. Magyarország

+36-20-226-8799

ferenc.tajti@hotmail.com

magyar

1988. május 30. Eger

férfi

### Foglalkozási terület

### Mechatronika és robotika

### Szakmai tapasztalat

Időtartam

Foglalkozás / beosztás

Főbb tevékenységek és feladatkörök

A munkáltató neve és címe

Tevékenység típusa, ágazat

2012. január –jelenleg is

Tudományos munkatárs, kutató

mobirobot fejlesztés és tervezés

Magyar Tudományos Akadémia, Támogatott Kutatócsoportok Irodája, 1067. Budapest, Teréz körút 13. Magyarország,

műszaki fejlesztés

Időtartam

Foglalkozás / beosztás

Főbb tevékenységek és feladatkörök

A munkáltató neve és címe

Tevékenység típusa, ágazat

2011. január - 2011. május

Tudományos asszisztens

ipari robotvezérlő fejlesztése

Narvik University College, Narvik, Norvégia

műszaki fejlesztés

### Tanulmányok

Időtartam

Végzettség / képesítés

Főbb tárgyak / gyakorlati képzés

Oktatást / képzést nyújtó intézmény

neve és típusa

2012. –jelenleg is

Nappali Ph.D. képzés (várható befejezés: 2015.)

Mechatronika, robotika

Budapesti Műszaki és Gazdaságtudományi Egyetem

Időtartam 2011-2012.  
 Végzettség / képesítés Mechatronikai mérnök MSc.  
 Főbb tárgyak / gyakorlati képzés Integrated engineering szakirány  
 Oktatást / képzést nyújtó intézmény Budapest Műszaki és Gazdaságtudományi Egyetem  
 neve és típusa

Időtartam 2007-2011.  
 Végzettség / képesítés Mechatronikai mérnök BSc.  
 Főbb tárgyal / gyakorlati képzés Integrated engineering szakirány  
 Oktatást / képzést nyújtó intézmény Budapesti Műszaki és gazdaságtudományi egyetem  
 neve és típusa

### Egyéni készségek és kompetenciák

Anyanyelv(ek) **Magyar**

Egyéb nyelv(ek)

Önértékelés

Európai szint (\*)

**Angol**

**Német**

Szövegértés		Beszéd		Írás	
Hallás utáni értés	Olvasás	Társalgás	Folyamatos beszéd		
felsőfok	felsőfok	felsőfok	felsőfok	felsőfok	
alapfok	alapfok	nem jellemző	nem jellemző	nem jellemző	

(\*) [Közös Európai Referenciakeret \(KER\) szintjei](#)

Műszaki készségek és kompetenciák Beágyazott rendszerek, teljesítmény elektronika, robotvezérlők, mobilrobotok felépítésének, tervezésének, kivitelezésének ismerete

Számítógép-felhasználói készségek és kompetenciák Programnyelvek: C, C++, Java, Matlab, Szoftver környezetek: AvrStudio, Atmel Studio, Codevision Avr, Eagle, Autodesk Inventor, Autocad, Labview, Photoshop, Amesim, FST4, Code Composer Studio, Ni Circuit Design, Netbeans, Solidworks, Matlab, Maple, Wolfram Alpha, Microsoft Office

**Kiegészítő információk**  
 Publikációs tevékenység: Kovács B, Szayer G, Tajti F. Design of a universal robot controller. PERIODICA POLYTECHNICA-MECHANICAL ENGINEERING 55:(2) pp. 95-100. (2011) DOI: 10.3311/pp.me.2011-2.06

Kovács B.;Szayer G.;Tajti Ferenc, „DESIGN OF A UNIVERSAL ROBOT CONTROLLER”, Mechanical Engineering 2012 Conference, Budapest, Magyarország, 2012.05.23. pp. 249-262.

Kovács Bence, Szayer Géza, Tajti Ferenc, Devecseri Viktor, Korondi Péter, „Szociális robotok a 21. században: MOGI Robi a hűséges társ”, In: Erdélyi Magyar Műszaki Tudományos Társaság. Kolozsvár, Románia, 2012.04.19. Kolozsvár: pp. 238-241.

Bence Kovács, Géza Szayer, Ferenc Tajti, Péter Korondi, István Nagy, „Robot with Dog Type Behavior” In: 17th International Conference on Electrical Drives and Power Electronics. High Tatras, Szlovákia, 2011.09.28. pp. 347-352.

Bence Kovács, Géza Szayer, Ferenc Tajti, Solvang Bjorn, Péter Korondi, „Design of a universal robot controller Robi” In: Design of a universal robot controller Robi. Budapest, Magyarország, 2011.11.15. pp. 1-13.

Egyetemi tevékenység: (2007-2012.)	<p>2009. Rigó Máté és Tajti Ferenc: „Eurorobot 2009” BME GPK III. Díj  2010. Tajti Ferenc: „Öt szabadságfokú humanoid robotkar tervezése és vezérlése” BME GPK I. díj, OTDK I. díj  2011. Tajti Ferenc: Univerzális robotvezérlő fejlesztése BME GPK I. díj  2011. Tajti Ferenc: „Delta típusú ipari robot tervezése” BME GPK Dicséret</p>
Projekt tevékenységek: (2007-2012.)	<p>Robot építése az Eurobot 2009 Nemzetközi versenyre  BME-VIK Eurobot csapat tagság: 2008-2010 építő, 2010-2011 mechatronika konzulens  Mikrokontroller szakkör vezetése 2008-2010 az egyetemen  Vonalkövető autonóm robot mechanikai, elektromos, szoftveres konstrukciója  Öt szabadságfokú robotkar mechanikai, elektromos, szoftveres konstrukciója  Négy szabadságfokú delta típusú ipari parallel robot mechanikai tervezése  Univerzális ipari robotvezérlő építése csapatban a Narvik University College részére Norvégiában a 2010/2011 tavaszi félévben a Hunorob projektben (HU0045)  Univerzális ipari robotvezérlő 1.1 verzió fejlesztése a mechatronika tanszék részére (MOGI)  Háromfázisú inverter fejlesztése AC, BLDC, PMSM motorokhoz  CNC gép automatizálása csapatban, MTA-Sztaki részére  Holonomikus hajtású mobil robotok készítése az ELTE-Etológia, és a BME-MOGI tanszék számára csapatban</p>