#### NEUMANN JÁNOS INFORMATIKAI KAR

#### **DIPLOMAMUNKA**

A kezdőlapra mindenféle címer kell. Van LATEXminta rá?

OE-NIK HARASZTI GÁBOR 0 0

#### OE-NIK HARASZTI GÁBOR

Budapest 2012

# **Tartalomjegyzék**

1.	Rövid tartalmi összefoglaló a téma területéről, a feladatról	3
2.	A megoldandó probléma megfogalmazása	4
3.	A probléma fontossága, felvezetése	5
4.	Az irodalom alapján a lehetséges megközelítési módok és megoldások áttekintése és elemzése 4.1. Irodalmi áttekintés	6
5.	A megoldási módszer kiválasztása, a választás indoklása	7
6.	A részletes specifikáció leírása	8
7.	A tervezés során végzett munkafázisok és tapasztalataik leírása	9
8.	A megvalósítás leírása	10
9.	Tesztelés	11
10.	Az eredmények bemutatása, értékelése, hasonló rendszerek eredményeivel öszszevetése	12
11.	A megvalósítás elemzése, alkalmazásának és továbbfejlesztési lehetőségeinek számbavétele	13
12.	A szakdolgozat tartalmi összefoglalója magyarul és angol nyelven Irodalomjegyzék	<b>14</b>
13	Molláklatak	16

Rövid tartalmi összefoglaló a téma területéről, a feladatról

# A megoldandó probléma megfogalmazása

## A probléma fontossága, felvezetése

Az irodalom alapján a lehetséges megközelítési módok és megoldások áttekintése és elemzése

#### 4.1. Irodalmi áttekintés

A megoldási módszer kiválasztása, a választás indoklása

## A részletes specifikáció leírása

A tervezés során végzett munkafázisok és tapasztalataik leírása

# A megvalósítás leírása

### **Tesztelés**

Az eredmények bemutatása, értékelése, hasonló rendszerek eredményeivel öszszevetése

A megvalósítás elemzése, alkalmazásának és továbbfejlesztési lehetőségeinek számbavétele

A szakdolgozat tartalmi összefoglalója magyarul és angol nyelven

#### Irodalomjegyzék

- [1] Péter Galambos: Cloud-, Fog-, and Mist Computing in Service of Advanced Robot Applications, *ide be kell irni majd, hogy GP cikke hol jelent meg!*, 1969, pp.111-222.
- [2] Xi Vincent Wang, Lihui Wang, Abdullah Mohammed, Mohammad Givehci (Department of Production Engineering, KTH Royal Institute of Technology, Stockholm, Sweden): Ubiquitous manufacturing system based on Cloud: Robotics, em ELSE-VIER, Robotics and Computer-Integrated Manufacturing, 45.szám, 2017, pp.116-125
- [3] Robot Operating System (http://www.ros.org/about-ros/), utoljára megtekintve: 2018.11.02.
- [4] Adarsha Kharel, Dorjee Bhutia, Sunita Rai, Dhruba Ningombam: Cloud Robotics using ROS, *International Journal of Computer Applications* ® (IJCA) (0975? 8887), *National Conference cum Workshop on Bioinformatics and Computational Biology*, NCWBCB- 2014, pp.18-21. Jó így a hivatkozás?
- [5] Pablo González-Nalda, Ismael Etxeberria-Agiriano, Isidro Calvo: A modular CPS architecture design based on ROS and Docker, em ©Springer-Verlag France, 2016, pp.950-955.
- [6] Christopher Crick, Graylin Jay, Sarah Osentoski, Benjamin Pitzer, Odest Chadwicke Jenkins: Rosbridge: ROS for Non-ROS Users © *Springer International Publishing Switzerland*, 2017, pp.493-503
- [7] Docker lightweight container engine (https://www.docker.com/products/docker-engine), utoljára megtekintve: 2018.11.02.
- [8] Ben Hu, Huaimin Wang, Pengfei Zhang, Bo Ding, Huimin Che: Cloudroid: A Cloud Framework for Transparent and QoS-aware Robotic Computation Outsourcing, *Hol jelent meg? Oldalszám?* 2017,
- [9] Russell Toris, Julius Kammerl, David V. Lu, Jihoon Lee, Odest Chadwicke Jenkins, SarahOsentoski, Mitchell Wills, Sonia Chernova: Robot Web Tools: Efficient Messaging for Cloud Robotics, *hol jelent meg? Mikor és oldalszámok?*
- [10] Carla Mouradian, Sami Yangui, Roch H. Glitho: Robots as-a-Service in Cloud Computing: Search and Rescue in Large-scale Disasters Case Study, 15<sup>th</sup> IEEE Consumer Communications and Networking Conference, Las Vegas, USA 12-15 January 2018Konferencia anyagra jó így a hivatkozás?

### Mellékletek