



## Szakmai önéletrajz

### Iskolák:

- 2001-2005. Neumann János **Számítástechnikai** Szakközépiskola és Gimnázium
- 2005-2008: Budapesti Műszaki és Gazdaságtudományi Egyetem Gépészmérnöki karon, **Mechatronikai mérnök BSc** szak.
- 2009-2011: Budapesti Műszaki és Gazdaságtudományi Egyetem Gépészmérnöki karon, **Mechatronikai mérnök MSc** szak.
- 2013: Budapesti Műszaki és Gazdaságtudományi Egyetem, Gépészmérnöki kar, Pattantyús-Ábrahám Géza Gépészeti Tudományok **Doktori Iskola**

### Eredmények:

- 2005-2006. Fekvő kerékpár tervezése, és építése: **TDK III.** helyezés
2007. Autonóm működésű robot tervezése és építése az Eurobot 2007 Open nemzetközi robotkonstrukciós versenyre:  
**Oroszországban** a *Mechatronics and Robotics* kiállítás keretein belül rendezett versenyen **6. helyezés**, és a *State Research Center of Russia, Central R&D Institute for Robotics and Technical Cybernetics* **Konstrukciós különdíja**  
2007 **TDK II.** helyezés.
2008. Autonóm működésű robot tervezése és építése az Eurobot 2008 Open nemzetközi robotkonstrukciós versenyre:  
Németország, Heidelberg: nemzetközi mezőnyben, több mint 400 csapatból **23. helyezés**,  
2008 **TDK II.** helyezés, 2009. **OTDK II.** helyezés
2009. Ipari robotok mozgás-szabályozása elméletben és gyakorlatban, **TDK I.** helyezés és **Rektori Különdíj.**
2010. **Bosch „Életre tervezve”** műszaki pályázaton elért eredmény révén a **Pro Progressio** alapítvány egy tanévre szóló ösztöndíja.
2011. Ipari robotok mozgás-szabályozása elméletben és gyakorlatban, **OTDK I.** helyezés

### Szakmai tapasztalat, munkahelyek:

- Kifejezetten robotok építésével még 2006-ban kezdtem foglalkozni egy kollégámmal, akkor még hobbi szinten. Nemzetközi versenyekre készítettünk autonóm működésű (önálló) robotokat egészen 2008-ig, több kiemelkedő eredményt is elértünk.
- Pár éve ipari robotok irányításával is foglalkozok, több robothoz és CNC géphez készítettem vezérlőt.
- 2009-ben néhány kollégámmal fél évet töltöttem Narvikban (Norvégia), ahol szintén ipari és mobil robotokkal, illetve tele manipulációval foglalkoztam.
- Részt vettem egy mobil robot fejlesztésében amelyet K+F tevékenységhez szállítottunk a BME Mechatronika tanszékének és az ELTE Etológiai tanszékének.
- 2010-ben párhuzamos motordiagnosztikai mérőkészülék fejlesztésében vettem részt az Audi Hungária Motor Kft-nek.
- 2011-ben ismét Narvikban töltöttem négy hónapot melynek során egy robotirányítási rendszert dolgoztam ki kollégáimmal, amelyet azóta gyártunk és értékesítünk is.
- Szakterületemen naprakészen ismerem az elektronikai iparban megjelenő új építőelemeket, amelyekkel korszerű, integráltabb rendszerek készíthetők. Rendszeresen látogatjuk a hazai és külföldi szakkiállításokat a robotika és az elektronika területén.
- Saját tervezésű termékem van kereskedelmi forgalomban, egy köridőmérő, amely évek óta Európa több országában is kapható.
- 2011-től 2013-ig Beágyazott szoftverfejlesztő mérnökként dolgoztam Knorr-Bremse Fékrendszerek Kft.-nél.

**Szoftverismeret:**

**CAD:** AutoCAD, Solidworks, 3dsMax

**CAM:** SolidCAM, EdgeCAM

**Áramkör-szimulátor, kapcsolási rajz, és nyáktervezők:** National Instruments Circuit Design Suite (Multisim és Ultiboard), Eagle, Client98

**Programozói környezet, nyelvek:** Pascal, Delphi, Basic, C, Simulink real-time workshop

**Web-szerkesztés:** Macromedia Flash/Dreamweaver, Photoshop, Corel Draw

**Egyéb:** Matlab, LABview

**Mikrokontrollerek:** Atmel, Microchip, Texas Instruments, Motorola

**Publikációk:**

- Géza Szayer, Bence Kovács, Balázs Varga: *“Universal robot controller”*, Workshop on Cognitive and Eto Robotics in iSpace CERiS’10, 2010. Március.
- Géza Szayer, Bence Kovács, Balázs Varga: *“Etho-robot”*, Workshop on Cognitive and Eto Robotics in iSpace CERiS’10, 2010. Március.
- Géza Szayer, Bence Kovács, Balázs Varga, Péter Korondi: *„RT Middleware based robot controller”*, Mechanical Engineering 2010 Conference, 2010. Május.
- Bence Kovács, Géza Szayer, Ferenc Tajti, Péter Korondi, István Nagy: *„Robot with dog type behavior”*, 17th Int. Conference on Electrical Drives and Power Electronics The High Tatras, Slovakia 28–30 September, 2011.
- Bence Kovács, Géza Szayer, Ferenc Tajti, Solvang Bjorn, Péter Korondi, *„Design of a universal robot controller”* In: International Engineering Symposium at Bánki, Budapest, Hungary, 2011.11.15. pp. 1-13.
- 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: *“Design of a universal robot controller”*, Gépészet 2012 konferencia, Budapest, 2012 május, pp. 249-262.

**Nyelvismeret:**

**Angol, középfokú A+B** típusú nyelvvizsgálóval rendelkezem. Tárgyalóképes angol.

**Szabadidős tevékenység:**

Műhely, motorozás, szerelés, kerékpározás, utazás.

**Személyes:**

**1987.** március 8-án, Budapesten születtem

**Szüleim:** Szayer László rendszerszervező-üzemtechnikus és Juhász Judit közgazdász

**Nővérem:** Szayer Ildikó, egyetemi hallgató, nyelvtanár (angol, német, japán, spanyol)

Rendelkezem A és B kategóriás jogosítvánnyal, és ECDL bizonyítvánnyal

Budapest, 2013. Április 10.

.....  
Szayer Géza