

PREZENTACIJA REZULTATA NAUČNIH ISTRAŽIVANJA ISTRAŽIVAČA PRIMENOM PROGRAMA Tud-Ó-Méter

Gyula Mester

University Óbuda, Doctoral School of Safety and Security Sciences,
Institute of Next-Technologies, Budapest, Hungary.
drmestergyula@gmail.com

Kratak sadržaj: Naučnometrija je neophodna za kvantitativnu ocenu rezultata naučnih istraživanja. Metode naučnometrije kvantificiraju broj i kvalitet naučnih publikacija - ukupan broj citata, h-indeks, g-indeks istraživača i impakt faktor naučnih časopisa. Program Tud-Ó-Méter razvijen je na Budapešti Műszaki és Gazdaságtudományi Egyetem/Univerzitet Tehničkih i Ekonomskih Nauka, Budimpešta. Primenom programa Tud-Ó-Méter možemo odrediti ukupan broj publikacija istraživača, Q broj, ukupan broj citata, WoS citate, h-indeks, ukupni impakt faktor, relativni impakt faktor i broj publikacija sa impakt faktorom istraživača. Efikasnost primene programa Tud-Ó-Méter prikazujemo prezentacijom rezultata istraživanja autora publikacije Gyula Mester.

Ključne reči: Naučnometrija, broj naučnih publikacija, ukupan broj citata, h-indeks, g-indeks istraživača i impakt faktor naučnih časopisa, program Tud-Ó-Méter.

PRESENTATION OF SCIENTIFIC RESULTS OF RESEARCHERS USING THE Tud-Ó-Méter PROGRAM

Abstract: Scientific metrics is necessary for the quantitative evaluation of the results of scientific research. Methods of scientific metrics quantify the number and quality of scientific publications - the total number of citations, the h-index, the g-index of researchers and the impact factor of scientific journals. The Tud-Ó-Méter program was developed at the University of Technical and Economic Sciences, Budapest. Using Tud-Ó-Méter we can determine the total number of researcher publications, Q number, total number of citations, WoS citations, h-index, total impact factor, relative impact factor, number of publications with researcher impact factor. We present the efficiency of the Tud-Ó-Méter program implementation by presenting the results of the author Gyula Mester research.

Key Words: Scientific metrics, number of scientific publications, total number of citations, h-index, g-index of researchers and impact factor of scientific journals, Tud-Ó-Méter program.

1. UVOD

Naučnometrija je neophodna za kvantitativnu ocenu rezultata naučnih istraživanja. Metode naučnometrije kvantificiraju broj i kvalitet naučnih publikacija – ukupan broj citata, h-indeks, g-indeks istraživača i impakt faktor naučnih časopisa. Citati predstavljaju efikasan način merenja rezultata naučnih istraživanja, jer ako nekog istraživača drugi istraživači više puta citiraju, vjerovatno je bolji istraživač. Najvažniji osnovni podaci o citatima su: koja publikacija je citirana u kojoj publikaciji, autor/autori citata. Citat može biti pozitivan, negativan ili neutralan

Rangiranje istraživača prvenstveno se vrši prema h-indeksu istraživača. h-indeks, također poznat kao Hirsch-ov indeks, funkcija je citata. h-indeks objavio je fizičar Jorge E. Hirsch (Univerzitet Kalifornije, San Diego) 2005: "Istraživač ima indeks h ako h njegovih/njezinih publikacija ima najmanje h citata svaki, a druge publikacije istraživača nemaju više od h citata." Prema tome h-indeks je najveći broj h, što pokazuje da h publikacija sadrže najmanje h citata, dok su sve ostale publikacije dobile manje od h citata. Prema Hirsch-ovoj sugestiji, h-indeks je izvorno korišćen samo za rangiranje istraživača, ali se može odrediti h-indeks istraživačkih grupa, časopisa, disciplina, naučnih oblasti, institucija i zemalja. Izvorni h-indeks ne pravi razliku između zavisnih i nezavisnih citata, tj. također uzima u obzir samocitate. h-indeks se može odrediti iz sljedećih internetskih baza podataka: Web of Science, Scopus, Google Scholar, Baza Podataka Mađarskih Naučnika i Publikacija i korištenjem programa: Tud-Ó-Méter i Publish or Perish.

Google Scholar (Google Scholar) startovao 2004. godine i prikazuje spisak naučnih radova, ukupan broj citata, h-indeks i i10-indeks istraživača [1]. Magyar Tudományos Művek Tára/Hungarian Scientific Works Library (MTMT) je baza podataka publikacija Mađarske Akademije Nauka. Sadrži naučnometrijske podatke mađarskih istraživača. Iz baze podataka Hungarian Scientific Works Library možemo pročitati sve publikacije i citate, neovisne citate i h-indeks istraživača [2].

Struktura rada obuhvata sledeća poglavlja: 1. Uvod, 2. Program Tud-O-Méter, 3. Zaključak i Literatura.

2. PROGRAM Tud-O-Méter

Program Tud-Ó-Méter razvijen je na Univerzitetu Tehničkih i Ekonomskih Nauka, Budimpešta . Primenom

programa Tud-Ó-Méter možemo odrediti ukupan broj publikacija istraživača, Q broj, ukupan broj citata, WoS citate, h-indeks, ukupni impakt faktor, relativni impakt faktor, broj publikacija sa impakt faktorom istraživača [3]. Rezultate programa Tud-Ó-Méter za mađarskog istraživača Gyule Mester-a [4-9] prikazujemo u tabeli 1i na slikama 1 i 2.

Tud-O-Méter

Istraživač: Mester Gyula Inteligentni roboti

MTMT id:

10016704

Mester Gyula (Inteligentni roboti)

Doktor nauka 1977, PhD 1977

Datum prikaza rezultata: 2022. 01. 23.

Tabela rezultata

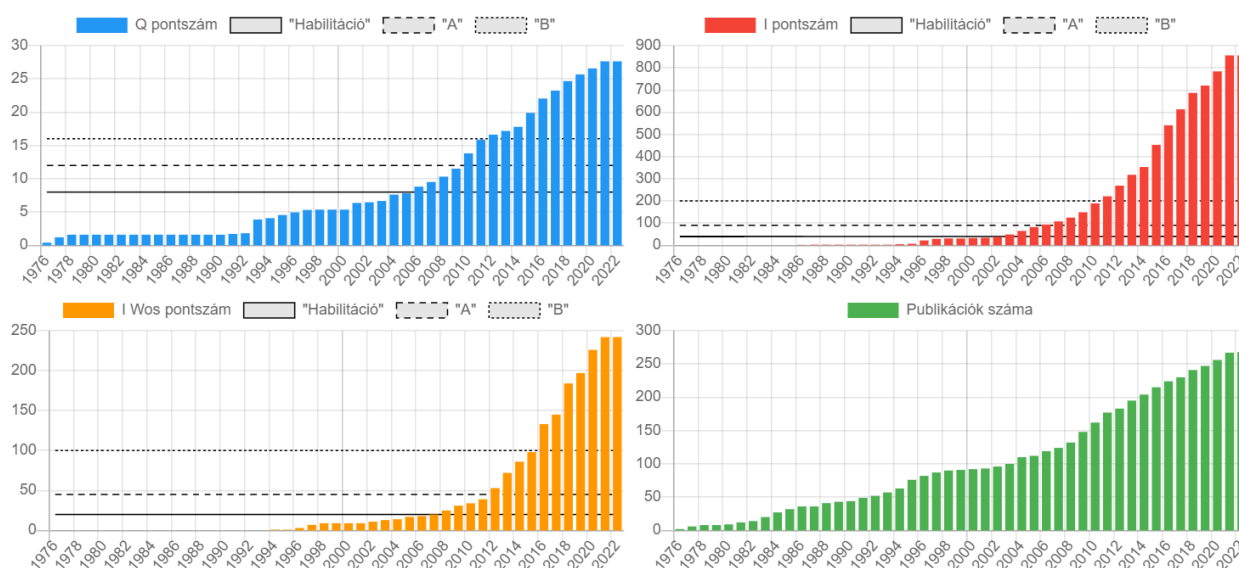
	Bodovi	Habilitacija	MTA kriterijumi	
			A	B
Q bodova ukupno:	27.643	8	12	16
Q bodova iz publikacija:	24.643		min. 6	min. 8
Q bodova iz knjiga:	5.100		max. 3	max. 3
Nezavisni citati:	856	40	90	200
Nezavisni WoS citati:	242	20	45	100
Impakt faktor, IF:	6.268			
Relativni impakt faktor:	2.653	2	3	4
Broj publikacija sa impakt faktorom:	8	4	6	8
Broj jednoautorskih publikacija sa IF:	1		2	2
h-index:	19	4	5	7
Ukupno citata:	1644			
Ukupan broj publikacija:	268			

Broj nezavisnih citata

WoS (SCI): 242, Scopus: 149, Google Scholar: 194

Napomena! Program Tud-O-Méter prepoznaje časopise sa impakt faktorom samo od 1993 god., ranije publikovane radove u časopisima sa impakt faktorom potrebno je uneti ručno.

Tabela 1. Tabelarni prikaz rezultata programa Tud-Ó-Méter za istraživača Gyula Mester-a.



Slika 1. Grafički prikaz rezultata programa Tud-Ó-Méter za istraživača Gyula Mester-a [10-33].

Publikáció	Q pont	I pont
Programming the mBot Robot in School 2020, 2 szerző, Egyéb konferenciaközlemény/Konferenciaközlemény (Egyéb konferenciaközlemény)	0.100	1
The Impact of 5G Technology on Life in the 21st Century 2020, 2 szerző, Folyóiratcikk/Szakcikk (Folyóiratcikk)	0.200	1
RANG LISTA FIZIKÁRA SRBIJE 2020, 2 szerző, Könyvrészlet/Konferenciaközlemény (Könyvrészlet)	0.100	1
Drone Localization using Ultrasonic TDOA and RSS Signal - Integration of the Inverse Method of a Particle Filter 2020, 2 szerző, Folyóiratcikk/Szakcikk (Folyóiratcikk)	0.200	1
Unified Aspect Search Algorithm 2019, 3 szerző, Folyóiratcikk/Szakcikk (Folyóiratcikk)	0.133	12
Drone SLAM Using TDOA-RSS Signal with Applied EKF on PF Data 2019, 2 szerző, Folyóiratcikk/Szakcikk (Folyóiratcikk)	0.200	1

Slika 2. Prikaz 6 publikacija istraživača (od 268 radova), Q bodovi i citati po radovima u programu Tud-Ó-Méter.

6. ZAKLJUČAK

Program Tud-Ó-Méter razvijen je na Univerzitetu Tehničkih i Ekonomskih Nauka, Budimpešta. Primenom programa Tud-Ó-Méter možemo odrediti ukupan broj publikacija istraživača, Q broj, ukupan broj citata, WoS, Scopus i Google Scholar nezavisne citate, h-indeks, ukupni impakt faktor, relativni impakt faktor, broj publikacija sa impakt faktorom istraživača. Efikasnost primene programa Tud-Ó-Méter prikazujemo prezentacijom rezultata istraživanja Gyula Mester-a.

7. LITERATURA

- [1] Google Scholar, <https://scholar.google.com>.
- [2] Magyar Tudományos Művek Tára, <https://www.mtmt.hu/mtmt-2>.
- [3] Tud-O-Méter, <http://www.hit.bme.hu/~ghorvath/tudometer/mtoscoreing>.
- [4] Jelena L. Pisarov and Gyula Mester, Self-Driving Robotic Cars: Cyber Security Developments, pp. 969-1001, Chapter 48, DOI: 10.4018/978-1-6684-3694-3.ch048, in book: Research Anthology on Cross-Disciplinary Designs and Applications of Automation, Information Resources Management Association (USA), IGI Global, pages 1054, DOI: 10.4018/978-1-6684-3694-3, ISBN13: 9781668436943, ISBN10: 1668436949, January 2022
- [5] Jelena L. Pisarov and Gyula Mester, The Use of Autonomous Vehicles in Transportation, Tehnika – Mašinstvo (2021), Vol. 76, No. 2, pp. 171-177, DOI: 10.5937/tehnika2102171P, April 2021.
- [6] César Bautista, Gyula Mester, Safety Analysis in Automotive Perception, Full Texts Book of the EJONS 13th International Conference on Mathematics, Engineering, Natural & Medical Science, Edited by Dr. Mehriban Emek, Nurlan Akhmetov, pp. 368-378, ISBN: 978-625-7464-40-6, Cappadocia, Turkey, October 26-27, 2021.
- [7] Jelena Pisarov, Gyula Mester, Implementing New Mobility Concepts with Autonomous Self-Driving Robotic Cars, IPSI Transactions on Advanced Research (TAR), Vol. 17, No. 2, pp. 41-49, ISSN 1820-4511, July 2021.
- [8] Gyula Mester, Jelena Pisarov, Academic Ranking of World Universities 2021, Review of the National Center for Digitization, ISSN: 1820-0109, Issue: 39, pp. 83-89, 2021.
- [9] Albin Attila, Albiné Budavári Edina, Mester Gyula, Adaptation of Bittorrent Technology for Routing Autonomous Vehicles, IPSI Transactions on Advanced Research, pp. 28-31, Vol. 17, No. 2, ISSN 1820-4511, July 2021.

- [10] Gyula Mester, Jelena Pisarov, Digitalization in Modern Transport of Passengers and Freight, Review of the National Center for Digitization, ISSN: 1820-0109, Issue: 39, pp. 96-101, 2021.
- [11] Jelena Pisarov, Gyula Mester, The Impact of 5G Technology on Life in the 21st Century, IPSI Transactions on Advanced Research, Vol. 16, No. 2, pp. 11-14, ISSN 1820-4511, IPSI Belgrade, July 2020.
- [12] Jelena Pisarov, Gyula Mester, The Future of Autonomous Vehicles, FME Transactions, Vol. 49, No. 1, pp. 29-35, doi: 10.5937/fme2101029P, December 2020.
- [13] Attila Albini, Gyula Mester, László B. Iantovics, Unified Aspect Search Algorithm, Interdisciplinary Description of Complex Systems: INDECS, Vol. 17, Issue 1-A, pp. 20-25, 2019.
- [14] Jelena Pisarov, Gyula Mester, Rang lista fizičara Srbije, XXVI Skup Trendovi razvoja: „Inovacije u modernom obrazovanju” (TREND 2020), Zbornik radova, Ed. Vladimir Katic, ISBN 978-86-6022-241-3, COBISS.SR-ID 332796167, paper No. T4.2-3, pp. 559-562, Kopaonik, Serbia, February 16-19, 2020.
- [15] Jelena Pisarov, Gyula Mester, The Future of Autonomous Vehicles, FME Transactions, Vol. 49, No. 1, pp. 29-35, DOI: 10.5937/fme2101029P, December 2020.
- [16] Gyula Mester, Backstepping Control for Hexa-Rotor Microcopter, Acta Technica Corviniensis - Bulletin of Engineering, Vol. 8, Issue 3, ISSN 2067–3809 Faculty of Engineering Hunedoara, pp. 121-125, 2015.
- [17] Gyula Mester, Modeling of Autonomous Hexa-Rotor Microcopter, Proceedings of the IIIrd International Conference and Workshop Mechatronics in Practice and Education (MechEdu 2015), pp. 88-91, 2015.
- [18] Aleksandar Rodic, Gyula Mester, Ivan Stojković, Qualitative Evaluation of Flight Controller Performances for Autonomous Quadrotors, Intelligent Systems: Models and Applications, Endre Pap (Ed.), Topics in Intelligent Engineering and Informatics, Vol. 3, Part. 2, pp. 115-134, ISSN 2193-9411, ISBN 978-3-642-33958-5, DOI 10.1007/978-3-642-33959-27, Springer-Verlag Berlin Heidelberg, 2013.
- [19] Gyula Mester, New Trends in Scientometrics, Proceedings of the 33rd International Scientific Conference Science in Practice, pp. 22-27, 2015.
- [20] Josip Kasac, Vladimir Milic, Josip Stepanic, Gyula Mester, A Computational Approach to Parameter Identification of Spatially Distributed Nonlinear Systems with Unknown Initial Conditions, 2014 IEEE Symposium on Robotic Intelligence in Informationally Structured Space (RiIS), pp. 1-7, Publisher IEEE, 2014.
- [21] Gyula Mester, Metode naučne metrike i rangiranja naučnih rezultata, Proceedings of 57th ETRAN Conference, pp. RO3, pp. 5.1-3, 2013.
- [22] Aleksandar Rodic, Gyula Mester, Control of a Quadrotor Flight, Proceedings of the ICIST Conference, pp. 61-66, 2013.
- [23] Gyula Mester, Aleksandar Rodic, Navigation of an Autonomous Outdoor Quadrotor Helicopter, Proceedings of the 2nd International Conference on Internet Society Technology and Management (ICIST), pp. 259-262, 2012.
- [24] Aleksandar Rodic, Gyula Mester, Ambientally Aware Bi-Functional Ground-Aerial Robot-Sensor Networked System for Remote Environmental Surveillance and Monitoring Tasks, Proceedings of the 55th ETRAN Conference, Section Robotics, Vol. RO2 5, pp. 1-4, 2012.
- [25] Aleksandar Rodic, Gyula Mester, Modeling and Simulation of Quad-Rotor Dynamics and Spatial Navigation, Proceedings of the SISY 2011, 9th IEEE International Symposium on Intelligent Systems and Informatics, pp 23-28, ISBN: 978-1-4577-1973-8, DOI: 10.1109/SISY.2011.6034325, Subotica, Serbia, 8–10 September 2011.
- [26] Gyula Mester, Sensor Based Control of Autonomous Wheeled Mobile Robots, The Ipsi BgD Transactions on Internet Research, TIR, Vol. 6, Issue 2, pp. 29-34, 2010.
- [27] Gyula Mester, Aleksandar Rodic, Sensor-Based Intelligent Mobile Robot Navigation in Unknown Environments, International Journal of Electrical and Computer Engineering Systems, J.J. Strossmayer University of Osijek, Faculty of Electrical Engineering, Vol. 1, No. 2, pp.1- 8, ISSN: 1847-6996, 2010.
- [28] Aleksandar Rodic, Dusko Katic, Gyula Mester, Ambient Intelligent Robot-Sensor Networks for Environmental Surveillance and Remote Sensing, Proceedings of the IEEE SISY 2009, pp. 39-44, ISBN: 978-1-4244-5349-8, DOI 10.1109/SISY.2009.5291141, Subotica, Serbia, Sept. 25-26, 2009.
- [29] Gyula Mester, Aleksandar Rodic, Autonomous Locomotion of Humanoid Robots in Presence of Mobile and Immobile Obstacles, Studies in Computational Intelligence, Towards Intelligent Engineering and Information Technology, Editors: Rudas Imre, Fodor Janos, Part III Robotics, Vol. 243/2009, pp. 279-293, ISBN 978-3-642-03736-8, DOI: 10.1007/978-3-642-03737-5, Springer-Verlag Berlin Heidelberg, 2009.
- [30] Gyula Mester, Motion Control of Wheeled Mobile Robots, Proceedings of the 4th International Symposium on Intelligent Systems, SISY 2006, pp. 119-130, ISBN 9637154507, Subotica, Serbia, 29-30.09.2006.
- [31] Gyula Mester, Neuro-Fuzzy-Genetic Trajectory Tracking Control of Flexible Joint Robots, Proceedings of the I ECPD International Conference on Advanced Robotics and Intelligent Automation, pp. 93-98, Athens, Greece, September 6-8, 1995.
- [32] Gyula Mester, Szilveszter Pletl, Gizella Pajor and Imre Rudas, Adaptive Control of Robot Manipulators with Fuzzy Supervisor Using Genetic Algorithms, Proceedings of International Conference on Recent Advances in Mechatronics, ICRAM'95, O. Kaynak (ed.), Vol. 2, pp. 661–666, ISBN 975-518-063-X, Bogazici University Bebek, Istanbul, Turkey, August 14-16, 1995.
- [33] Gyula Mester, Szilveszter Pletl, Gizella Pajor, Zoltan Jeges, Flexible Planetary Gear Drives in Robotics, Proceedings of the 1992 International Conference on Industrial Electronics, Control, Instrumentation and Automation - Robotics, CIM and Automation, Emerging Technologies, IEEE IECON '92, Vol. 2, pp. 646-649, ISBN 0-7803-0582-5, DOI: 10.1109/IECON.1992.254556, San Diego, California, USA, november 9-13, 1992.