

## A szakirodalmi idézések és hivatkozások rendszere és megadásuk szabályai

### A bibliográfia legfontosabb szabályai

#### Fogalma:

Bibliográfiai hivatkozásokon azoknak a pontos és kellően részletezett adatoknak az együttesét értjük, amelyek lehetővé teszik, hogy egy kiadványt (vagy annak egy részét) azonosítani lehessen.

#### Hivatkozások típusai:

1. **Hivatkozás:** egy szerző valamely munkáját említjük, gondolatát átvesszük, de nem a szó szerinti szöveget.

2. **Idézés:** egy másik szerző szövege egy részének átvétele

*„az idézés a bibliográfiai hivatkozás olyan rövid formája, amely vagy kerek zárójelben a szövegen belül, vagy a teljes szöveg végén van közölve. Az idézés lehetővé teszi annak a kiadványnak az azonosítását, ahonnan a szövegben idézett, vagy egy kifejtett gondolat stb. Származik és meghatározza ezek pontos helyét a forráskiadványban.”*

3. **Átvétel:** *“átvételnek minősül nyilvánosságra hozott mű olyan mértékű felhasználása más műben, amely az idézést meghaladja.” (megjegyzés: fél oldalnál hosszabb idézet)*

A forrás pontos megnevezésének elmulasztása valamennyi hivatkozásban szerzői jogsértés (plágium).

#### Hivatkozások megadása:

#### Célja:

Lehetővé váljon az idézett könyv, folyóirat stb. Azonosítása, felismerése, felkutatása, továbbá egységes eljárásokkal megkönnyítse a tudományos és ismeretterjesztő irodalom használatát.

#### Formája:

**Részletes hivatkozás:** a dokumentum minden egyes lényeges bibliográfiai adata; alkalmazása: könyvismertetés, forráskiadvány.

Pl: Şahin YILDIRIM, Dr, Géza HUSI, Dr,: Design of proposed hybrid neural network controller for position control of a four-legged walking robot. / szerk. Géza HUSI./ - 2. Átd., bőv. Kiad. - BP.: Akadémiai Kiadó., 2007. - 336. P - (Mechatronikai kutatások sorozat). - bibliogr. P. 256-332. - ISBN963 05 4766

**Rövidített hivatkozás:** csak azok az adatok, amelyek feltétlenül szükségesek az azonosításhoz

Pl: Şahin YILDIRIM, Dr, Géza HUSI, Dr,: Design of proposed hybrid neural network controller for position control of a four-legged walking robot. - 2. Átd., bőv. Kiad. - 2007. - ISBN 963 05 4766

Műszaki életben alkalmazott leggyakrabban bibliográfiai megoldás példája:

Szövegrészlet a dolgozatban, könyvben stb.:

..... *A neural-network-based control technique has been proposed for stabilizing a base excited inverted pendulum [1]. The pendulum has two degrees of rotational freedom and the base-point moves freely in the three-dimensional space. In their investigation, additionally, the developed controller does not require measurement of the base-point accelerations, which are difficult to obtain. The work presented here benefits practical problems such as the study of stable locomotion of human upper body and bipedal locomotion. A control strategy has been proposed allowing us to perform the dynamic walking gait of an under-actuated robot even if this one is subjected to destabilizing external disturbances [2]. In their proposed control strategy is based on two stages. The first one consists of using a set of pragmatic rules in order to generate a succession of passive and active phases allowing us to perform a dynamic walking gait of the robot. A hybrid learning architecture based on reinforcement learning and self-organizing neural networks for online adaptively has been presented [3]. The hybrid concept integrates different learning methods and task-oriented representations as well as available domain knowledge. Their proposed concept is used for RL of control strategies on different control levels on a walking machine.*

.....

Irodalomjegyzék a dolgozatban könyvben stb.:

Irodalomjegyzék:

1. Wu, Q. Sepehri, N., and He, S., 'Neural inverse modeling and control of a base-excited inverted pendulum', Engineering Applications of Artificial Intelligence 15, 2002, 261–272.
2. Sabourin, C., and Bruneau, O., 'Robustness of the dynamic walk of a biped robot subjected to disturbing external forces by using CMAC neural networks', Robotics and Autonomous Systems 51, 2005, 81–99.
3. Ilg, K., Miihlfriedel, B. and Dillmann, R., 'Hybrid learning concepts based on self-organizing neural networks for adaptive control of walking machines', Robotics and Autonomous Systems 22, 1997, 317-327

Internetes hivatkozás különleges szabályai:

Irodalomjegyzék

1. Géza Husi Application of the methods of quality management systems for analysing of the police of the republic of Hungary

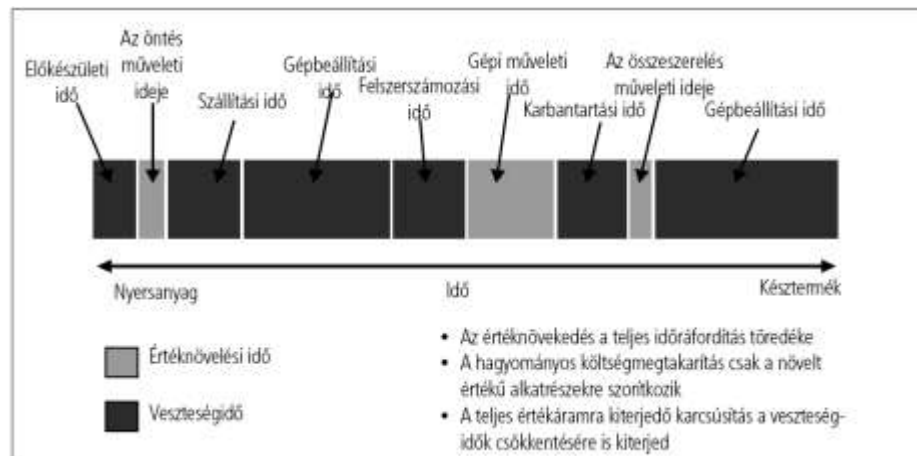
<http://e-articles.info/e/a/title/APPLICATION-OF-THE-METHODS-OF-QUALITY-MANAGEMENT-SYSTEMS/> letöltve: 2009-10-03

Ábrák hivatkozásának különleges szabályai:

Átvett ábrák esetén az ábra címében kell a forrást megjelölni:

példa átvett ábrára:

*A Lean menedzsmentben a szükséges nem értékteremtő folyamat elemekkel együtt kell tudni élni, természetesen ezek számát, mennyiségét, idejét csökkenteni kell, míg a szükségtelen folyamat elemeket meg kell szüntetni. Felmérések szerint egy termék előállítása során a teljes időszükséglet 95%-ában nem értékteremtő munka elemek végrehajtására kerül sor.*



1. ábra *Értékteremtő munka veszteségei* (forrás: [5.]

*Ez a nagyon magas szám abból adódik, hogy a termelés indítása előtt nincsenek világosan definiálva az elvárások, magyarul rögtönzés történik a termelés során, és a dolgozók is tévednek a folyamat végrehajtása során. [7.]*

irodalomjegyzékben:

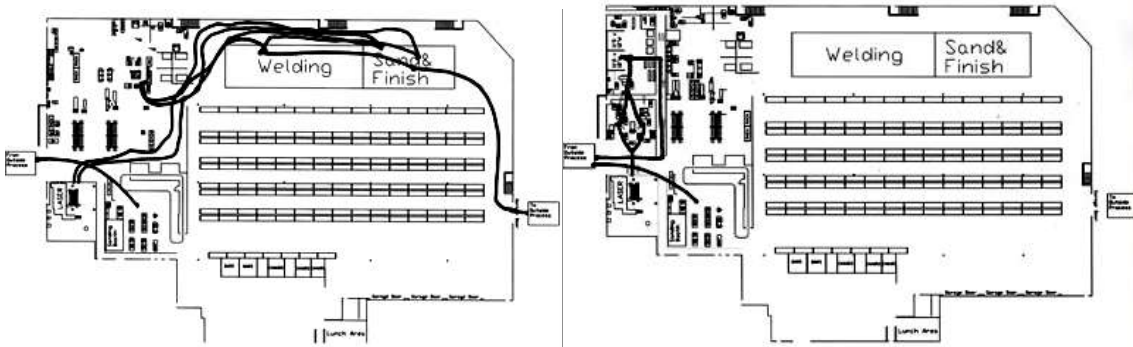
[5.] Petrók, J. (2007 1-2). A Toyota Way. A jövő járműje 2007. , 10.

[6.] Sekine, K. (1999). Cellular Manufacturing Learning Package. Andover, Hants, SP10 5BE, UK: Productivity Press Shopfloor serie.

[7.] Sipos István Husi Géza. (2007). Az emberi tényezők szerepének meghatározása a légitjárművek karbantartásának minőségbiztosításában . Debreceni Műszaki Közlemények 2007/1 , HU ISSN 1587 – 9801 , 45.

példa: internetes ábrára

*Hibák: minden olyan esemény, ami miatt a termelést vagy annak egyes folyamat elemét meg kell ismételni, illetve minden olyan folyamat esemény, amelynek eredményét a következő folyamat elemnek, illetve a vevőnek nem lehet átadni.*

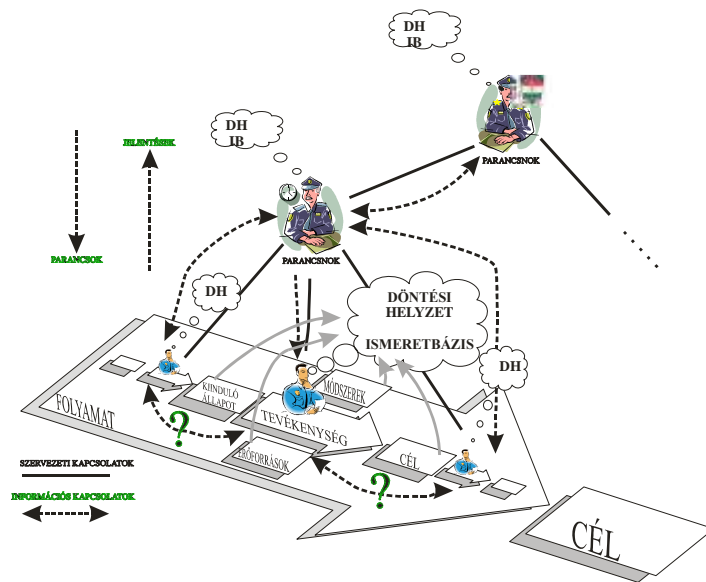


*2. ábra Egy nem jelentő alkatrész útvonala a gyártócsarnokban a Lean bevezetése előtt (bal oldal) és után (jobb oldal) (forrás: [http://leanmanufacturingconsulting.com/case\\_studies\\_fabrication\\_cell.html](http://leanmanufacturingconsulting.com/case_studies_fabrication_cell.html))*

*A 1. ábrán egy cég gyártmányának nem jelentős alkatrészének útvonalát lehet látni a csarnokban a Lean bevezetése előtt és után.*

Ebben az esetben az irodalomjegyzékben nincs hivatkozás.

Példa átdolgozott ábrák megadására:



DH= Döntési helyzet

IB= Ismeretbázis

3. ábra Egyéni Döntéstámogató Rendszer (Cserny [138] modellje Rendőrségi jellemzőkkel kiegészítve és átdolgozva)

Irodalomjegyzékben:

[138] Dr.Cserny László Szervezeti döntéstámogatás Ph.D. értekezés Budapesti Közgazdaságtudományi és Államigazgatási Egyetem Budapest 2000.