https://repozitorij.fer.unizg.hr/en/user/profile/mbz/121164

Time of export: 29.03.2024. 00:26:19
Repository: repozitorij.fer.unizg.hr
Number of records on this URL: 117
Records exported: 100

Title	URL	Authors	Host item title
Ispitivanje točnosti robotskoga sustava RONNA u stereotaktičkoj neurokirurgiji		Dlaka, Domagoj	
Frameless stereotactic brain biopsy and external ventricular drainage placement using the RONNA G4 system		Raguž, Marina; Dlaka, Domagoj; Orešković, Darko; Kaštelančić, Anđelo; Chudy, Darko; Jerbić, Bojan; Šekoranja, Bojan; Šuligoj, Filip; Švaco, Marko	
Automated configuring of non-iterative co-simulation modeled by synchronous data flow		Glumac, Slaven	
Kognitivni model zatvorene okoline mobilnoga robota temeljen na mjerenjima		Pavlic, Tomislav	
Umjetna inteligencija u medicini		Lekić, Mihaela	
Clinical application of the RONNA G4 system - preliminary validation of 23 robotic frameless brain biopsies		Dlaka, Domagoj; Švaco, Marko; Chudy, Darko; Jerbić, Bojan; Šekoranja, Bojan; Šuligoj, Filip; Vidaković, Josip; Almahariq, Fadi; Romić, Dominik; Raguž, Marina	
Automatizirana optička analiza procesa razvoja tiskanih pločica		Vlahović, Stjepan	
Razvoj sustava za robotsko sortiranje ribe primjenom metoda strojnog učenja		Cepernić, Marijo	
Vizualizacija informacija u procesu zaključivanja afektivnog robota		Skočić, Lovre	
Razvoj instrumenta za robotsku biopsiju mozga		Beneti, Tina	
Robotizirano sklapanje prijenosnog mehanizma protupožarne zaklopke		Frkonja, Dina	
Model učenja robotskog zadatka zasnovan na interakciji s čovjekom		Vidaković, Josip	

Upravljanje mobilnim robotom primjenom robotskog operativnog sustava (ROS)		Šebalj, Karlo	
Koncept umjetne kože za fizičku interakciju čovjeka i robota		Ljubičić, Ivo	
Kontinuirana identifikacija parametara letjelice s četiri rotora u realnom vremenu		Bambir, Krunoslav	
Procjena isplativosti hibridizacije pogona šumskog zglobnog traktora		Karlušić, Juraj	
Razvoj petosnog robota paralelne kinematike		Božić, Matej	
Klasifikacija ribe primjenom metoda strojnog učenja i strojnog vida		Cepernić, Marijo	
Primjena neuronskih mreža za segmentaciju tkiva u biomedicinskim snimkama pacijenata		Delovski, Boris	
Razvoj koncepta robotskog alata za robotsku biopsiju tumora mozga		Uremović, Domagoj	
Algoritam rojeva čestica u učenju neuronske mreže		Čović, Ivan	
Integracija robotske ruke i vanjskog linearnog prigona		Pretković, Bruno	
Modeliranje i konstrukcija letjelice s četiri rotora		Širjan, Jelena	
Oblikovanje robotskog manipulatora za slaganje Rubikove kocke		Šunjić, Filip	
Upravljanje dvo-osnim manipulatorom		Medovka, Krešimir	
Praćenje korijena zavara robotskim vidom		Marinović, Ilija	
Upravljanje robotom pomoću električnih impulsa mišića		Marković, Lucija	
Vizijski sustav za praćenje objekata aktuiran servo motorom		Levanić, Dominik	
Praćenje kontura robotom		Kotarski, Martin	
Razvoj 3D tiskača		Klasić, Mario	
Razvoj robotske kolaborativne hvataljke		Selak, Hrvoje	
Izrada prototipova robotskim 3D tiskačem		Toplak, Mario	

Robotsko rukovanje predmetima rada u nestrukturiranoj radnoj okolini		Cicvarić, Eugen	
Spatial patient registration in robotic neurosurgery		Šuligoj, Filip	
Algoritam za robotsku paletizaciju predmeta različitih oblika		Šimić, Marko	
Automatsko planiranje robotskog kretanja pomoću CAD modela		Košak, Matija	
Izrada kapacitivnog senzora za "umjetnu kožu" robota		Pavičić, Morana	
Korisničko sučelje za upravljanje robotom pomoću programabilnog logičkog sklopa		Šebalj, Karlo	
Robotsko izuzimanje neorijentiranih predmeta rada iz kutije		Matezović, Mislav	
Upravljanje robota interpretacijom ljudskih kretnji		Dobrić, Bruno	
Sinkrono upravljanje automatskom linijom za pakiranje		Kurelja, Luka	
Usklađeno rukovanje objektima pomoću dva robota korištenjem senzora sile i momenata		Pažanin, Ivan	
3D rekonstrukcija i lokalizacija objekata pomoću robota		Domjanić, Filip	
Osjetljivo robotsko bušenje		Rorbach, Tomislav	
Automatska montaža prijenosnog mehanizma protupožarne zaklopke		Frkonja, Dina	
Planiranje robotskog djelovanja primjenom principa "pojačanog učenja"		Polančec, Mateo	
Automatski sustav za određivanje parametara vizijske kontrole grešaka na limu		Marinović, Ilija	
Algoritam za automatsku lokalizaciju markera pacijenta u volumetrijskim snimkama		Grgić, Bruno	
Učenje robota putem višemodalne interakcije		Vitez, Nikola	
Analiza primjene robotske tehnologije u hrvatskoj industrijskoj praksi		Šćurec, Marko	
Usporedba primjenjivosti standardnih industrijskih robota u neurokirurgiji		Koren, Petar	

Projektiranje robotskog sustava za sklapanje i rasklapanje grebenaste sklopke		Rupčić, David	
Rekonstrukcija sustava za robotsko sklapanje termoregulatora		Šafarić, Krešimir	
Oblikovanje postolja za dvoručni robot		Ban, Michael	
Projektiranje robotske didaktičke stanice		Kovaček, Danijel	
Mjerenje točnosti i preciznosti robota		Stiperski, Ivan	
Kalibracija vizijskog sustava korištenjem virtualne projekcije		Leljak, Zvonimir	
Hvatanje predmeta u slobodnom letu robotom		Kokić, Mia	
Upravljački sklop za električnu hvataljku		Domjanić, Filip	
Robotsko praćenje kontura korištenjem senzora sile		Vitez, Nikola	
Grafičko korisničko sučelje za udaljeno upravljanje programabilnim logičkim sklopom		Trivić, Denis	
Primjena 3D vizijskog sustava za praćenje objekata robotom u realnom vremenu		Kirić, Nikola	
Razvoj jeftinog 3D printera		Vučemil, Ante	
Usklađeno dvoručno robotsko sklapanje		Šarić, Ante	
Baza znanja temeljena na ontologijama		Petljak, Denis	
Analiza i poboljšanje apsolutne točnosti robota za primjenu u neurokirurgiji		Jakšić, Tomislav	
Automatsko upravljanje sustava robotske glave i ruke		Macura, Hrvoje	
Oblikovanje automatskog sustava za sklapanje i rasklapanje proizvoda		Pažur, Marko	
Razvoj upravljačkog algoritma za planiranje kretanja mobilnog robota		Ciković, Zoran	
Upravljanje laganom robotskom rukom pomoću PC računala		Trslić, Petar	
Relativno vođenje robota koristeći 3D vizijski sustav		Mihalinec, Dominik	

Razvoj robotskog stereotaktičkog okvira za primjenu u neurokirurgiji		Horvat, Josip	
Vjerojatnosni model robotskoga djelovanja u fizičkoj interakciji s čovjekom		Šekoranja, Bojan	
Planiranje robotskog djelovanja zasnovano na tumačenju prostornih struktura		Švaco, Marko	
Praćenje kontura pomoću robota		Grgić, Bruno	
Vizualizacija robotskog lica		Šćurec, Marko	
Konstrukcija dvoosnog mehanizma robotske glave		Špičko, Marino	
Vizualno prepoznavanje i lokalizacija objekata		Orsag, Luka	
Spoznajni model upravljanja grupom industrijskih robota		Stipančić, Tomislav	
Vođenje robota pokazivanjem		Bučević, Ante	
Manipulator za povezivanje transportnih sustava		Paskutini, Bruno	
Planiranje istovremenog kretanja dvaju robota s preklapajućim radnim prostorom		Dubić, Krunoslav	
Predstavljanje znanja pomoću ontologija		Ranogajec, Andrija	
Višeagentno programiranje robota		Gajski, Matija	
Oblikovanje robotske stanice za rezanje čeličnih profila		Marić, Robert	
Glasovno upravljanje robotom		Klisović, Nikola	
Robotski vid za 3D lokalizaciju predmeta rada		Horvat, Ivana	
Upravljanje resursima u višeprolaznim proizvodnim linijama sa slobodnim odabirom zadataka		Sindičić, Ivica	
Usmjeravanje objekata na montažnoj liniji primjenom vizijskog sustava		Petrović, Marija	
Evolutivni algoritam za upravljanje višeagentskim robotskim sustavom		Ćurković, Petar	
Plitko gravurno kovanje s aspekta mikrooblikovanja		Keran, Zdenka	

Robotska montaža osovine termoregulatora		Kukolja, Vlatko	
Automatska montaža potisnika u grebenastoj sklopki		Šaban, Matija	
Oblikovanje četveroprstne hvataljke za pouzdano izuzimanje izradaka		Ucović, Viktor	
Primjena DVT kamere za lociranje predmeta rada		Zoković, Marko	
Kontrola kvalitete štapnog regulatora vizijskim sustavom		Bučević, Ante	
Određivanje kontura objekta metodom značajnih razlika		Šencaj, Tomislav	
Pakiranje zidne priključnice		Krpan, Mladen	
Sonyjeva analiza sklopivosti		Petranović, Matija	
Procjena kretanja predmeta rada vizijskim sustavom		Baljak, Tomislav	
Kreiranje virtualnog modela montažnog sustava		Sarić, Domagoj	
Primjena pokretnog vizijskog sustava u robotskoj montaži		Šekoranja, Bojan	
Robotska stanica za umetanje krivuljne osovinice		Bator, Damjan	
Sinkrono upravljanje dvoručnim robotom		Šuligoj, Filip	
Višeagentno upravljanje programskim jezikom Karel		Švaco, Marko	
Adaptivno ponašanje robota temeljeno na strujnom opterećenju servomotora		Hiti, Emil	
Primjena senzora sile i momenta na robotu LR Mate 200iC 5L		Kovačić, Saša	
Oblikovanje radne stanice za montažu rotora termoregulatora		Radeljić, Matija	
Rekonstrukcija automatskog transportnog sustava		Polgar, Matija	
Neizrazito analitičko upravljanje mobilnim robotom u nepoznatoj okolini pomoću metode potencijalnih polja		Cizelj, Igor	
Povezivanje vizijskog sustava s upravljačkim sklopom		Relota, Hrvoje	
Upravljanje vizijskim sustavom pomoću TCP/IP protokola		Klisović, Nikola	
Kriteriji identifikacije zajedničkih komponenata familije proizvoda		Pavlić, Davor	

Upravljanje robotom primjenom genetskih algoritama		Barač, Jadran	
Model rječnika za računalnu razmjenu informacija u distribuiranom razvoju proizvoda		Štorga, Mario	
Primjena metoda umjetne inteligencije pri izboru materijala		Lisjak, Dragutin	
Objektno orijentirani pristup modeliranju procesa konstruiranja		Pavković, Neven	