

<https://repozitorij.fer.unizg.hr/user/profile/mbz/320143>

Vrijeme izvoza: 29.03.2025. 16:57:37

Repozitorij: repozitorij.fer.unizg.hr

Ukupan broj zapisa na URL-u: 88

Broj izvezenih zapisa: 88

| Naslov | URL | Autori | Naslov izvornika |
|--|------------|----------------------|-------------------------|
| Development of a prediction model for the electrode coating process in battery cell production | | Samardžić, Tin | |
| Razvoj eksperimentalnog postava za bušenje kostiju | | Kovačić, Ivan | |
| Fleksibilna primjena industrijskih robota temeljena na senzorima sile | | Ćuk, Antonio | |
| Markerska lokalizacija i registracija temeljena na medicinskom stereovizijskom sustavu | | Gugo, Bruno | |
| Razvoj sustava za prilagođavanje ponašanja robota temeljen na analizi ljudskih kretnji | | Pongračić, Matija | |
| Praćenje ljudske anatomije robotom koristeći medicinski stereovizijski sustav | | Akrap, Nikola | |
| Robotski sustav za identifikaciju i lokalizaciju brodova u marini | | Dragičević, Nino | |
| Kalibracija i lokalizacija mobilnog robota s četiri nezavisno zakretna i četiri nezavisno pogonjena kotača | | Vitko, Jakov | |
| Navigacija mobilnog robota hodača primjenom globalnog sustava satelitske navigacije (GNSS) | | Miklaužić, Filip | |
| Kinematska kalibracija mobilnog robota diferencijalne strukture koristeći OptiTrack sustav | | Koprivnjak, Zvonimir | |
| Primjena Robotskog operativnog sustava 2 (ROS2) na mobilnom robotu u Gazebo virtualnom okruženju | | Prekrit, Teo | |

| | | | |
|--|--|--|--|
| Robotski potpomognuto bušenje tunela kod rekonstrukcije prednjeg križnog ligamenta koljena | | Đaković, Ivan | |
| Upravljanje industrijskim robotom pomoću RoboDK programskog paketa. | | Bunić, Alen | |
| Razvoj sustava za apsolutno umjeravanje GNSS antena | | Tupek, Antonio | |
| Optimal control of a mobile manipulator for spraying and suckering tasks in viticulture | | Vatavuk, Ivo | |
| Automatska kalibracija 3D vizijskog sustava laser-kamera | | Mužar, Matija | |
| Integracija robotskog operativnog sustava (ROS) na mobilnom robotu FESTO Robotino | | Cirkvenčić, Karlo | |
| Ispitivanje robotskog alata za bušenje kosti lubanje | | Kovačić, Ivan | |
| Izrada i programiranje edukativnog SCARA robota | | Domjanović, Marko | |
| Model prostornog odnosa i interakcije industrijske kamere i linijskog lasera | | Šijak, Igor | |
| Primjena robotskog 2D vida u industrijskoj robotici | | Kostelac, Mirko | |
| Robusna lokalizacija retro-reflektivnih markera pomoću stereo-vizijskog sustava | | Petrinjak, Silvio | |
| Semantička segmentacija kralježnice na temelju snimaka magnetske rezonance | | Radešić, Rikardo | |
| Simulacija robota penjača u Gazebo simulatoru | | Crnić, Edi | |
| GNSS Receiver Antenna Absolute Field Calibration System Development: Testing and Preliminary Results | | Tupek, Antonio; Zrinjski, Mladen; Švaco, Marko; Barković, Đuro | |
| Industrijski robotski sustav za manipulaciju dijelovima u pokretu | | Radić, Ivan | |
| Sigurnosni robotski sustav za kretanje po vertikalnim površinama | | Putanec, Patrik | |
| Industrijsko vizualizacijsko sučelje za nadzor i upravljanje robotskim sustavom | | Lozančić, Ivan | |

| | | | |
|---|--|---|--|
| 3D mapiranje zatvorenog prostora primjenom drona u Gazebo simulatoru | | Leskovar, Slaven | |
| Automatska kalibracija mobilnog robota | | Kolar, Luka | |
| Digitalizacija robotskog radnog prostora u simulacijskom softveru pomoću in-hand 3D kamere | | Piršić, Antonio | |
| Robotski sustavi za ispitivanje cjevovoda | | Grgić, Ivan | |
| Simulacija robota hodača u Gazebo simulatoru | | Grabar, Petar | |
| Integracija robotskog operativnog sustava u IsaacSim virtualnom okruženju | | Maček, Marija | |
| Simulacija i virtualno upravljanje industrijskim robotskim sustavom | | Fučkor, Mihael | |
| Navigation of an autonomous all-terrain mobile manipulator in semi-structured vineyard environment | | Hrabar, Ivan | |
| Physical Education Exercises Validation Through Child-Humanoid Robot Interaction | | Knežević, Tara; Radmilović, Marija; Borojević, Jefimija; Šumarac, Jovan; Švaco, Marko; Raković, Marko | |
| Robotski alat za biopsiju mozga | | Stenić, Nikola | |
| Oblikovanje sigurnosnog radnog prostora robota | | Lozić, Ante | |
| Planiranje hvatanja i robotska manipulacija | | Vučković, Jurica | |
| Praćenje objekta mobilnim robotom primjenom računalnog vida | | Miklaužić, Filip | |
| Primjena i mogućnosti kolaborativnog robota visoke ponovljivosti | | Cvetić, Jurica | |
| Primjena simulacijskog okruženja za oblikovanje radnog zadatka robota | | Knežević, Mario | |
| Primjena vizijskog sustava za vođenje robota | | Žmegač, Iva | |
| Projektiranje i upravljanje linearnog tračnog sustava | | Tortić, Domagoj | |
| Razvoj integriranog sustava računala i kamere za brzo procesiranje slika pomoću grafičkog procesora | | Strahija, Ivan | |

| | | | |
|---|--|---|--|
| Robotsko rukovanje dijelovima u pokretu | | Filar, Domagoj | |
| Upravljanje mobilnim robotom s diferencijalnim pogonom | | Grden, Luka | |
| Izrada korisničkog sučelja i algoritama za upravljanje gibanja Panda robotske ruke | | Domitrek, Tin | |
| Razvoj laboratorijskog portalnog manipulatora | | Lacković, Alen | |
| High-dimensional trajectory optimization for robot motion planning based on Gaussian processes | | Petrović, Luka | |
| Lokalizacija i robotsko rukovanje otpadom iz mora | | Jakovljević, Jan | |
| Razvoj sigurnosnog robotskog sustava za vertikalno kretanje po betonskim stupovima | | Josipović, Mateo | |
| Razvoj sustava s više dubinskih kamera koji generira skupove podataka za treniranje neuronskih mreža | | Novak, Vlatko | |
| Upravljanje UR robotom pomoću robotskog operativnog sustava ROS | | Pavić, 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 | |
| Razvoj programske podrške za robotski 3D strojni vid | | Čutura, Marko | |
| 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 | |
| Automatizirana stanica za dobavu i sortiranje dijelova s pokretne trake | | Baričić, Luka | |
| Interakcija s humanoidnim robotom | | Knežević, Tara | |
| Primjena kolaborativnog robota Fanuc CRX | | Markulin, Matija | |
| Razvoj autonomnog sustava za pregled i predviđanje integriteta građevina | | Serdar, Marijana; Damjanović, Domagoj; Švaco, Marko; Jerbić, Bojan; Orsag, Matko; Kovačić, Zdenko | |
| Inteligentno robotsko rukovanje i vizualna detekcija prehrambenih proizvoda | | Levanić, Dominik | |
| Primjena 3D stereovizijskog sustava na industrijskom robotu | | Prekrat, Franjo | |

| | | | |
|---|--|---|--|
| 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 | |
| Dvoručno robotsko sklapanje kućišta osigurača | | Mikulec, Mihael | |
| Planiranje kretanja i ispitivanje točnosti pozicioniranja mobilnog robota | | Ćaran, Branimir | |
| Razvoj fizikalnog modela mobilnog robota u Gazebo simulatoru | | Brnadić, Domagoj | |
| Validacija algoritma za brzu detekciju i praćenje objekta | | Dobrić, Bruno | |
| Primjenjivost revolucionarnih robota u operaciji fuzije kralježnice | | Listeš, Lovre | |
| Primjenjivost revolucionarnih robota u postupku radiofrekventne termokoagulacije neuralgije trigeminusa | | Marijić, Marko | |
| Razvoj mehatroničkog modula za upravljanje kuta naginjanja i skretanja kotača robota | | Stenić, Nikola | |
| Razvoj robotskog sustava za penjanje po vertikalnim stupovima | | Jakovljević, Jan | |
| 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 | |
| Meke pneumatske mreže u oblikovanju proteze šake | | Jambrečić, Antonio | |
| Razvoj robotskog egzoskeletona za potporu mišića nadlaktice | | Mišković, Luka | |
| Dinamičko koordiniranje dodjele zadatka multi-robotskim sustavima u pametnim prostorima | | Matezović, Mislav | |
| Razvoj petosnog robota paralelne kinematike | | Božić, Matej | |
| Razvoj eksperimentalnog postava za ispitivanje potiska i adhezije cijevnih ventilatora | | Brzica, Karlo | |
| Naočale za virtualnu stvarnost | | Lončar, Sven | |
| Accelerating Robot Trajectory Learning for Stochastic Tasks | | Vidakovic, Josip; Jerbic, Bojan; Sekoranja, Bojan; Svaco, Marko; Suligoj, Filip | |
| Izrada prototipova robotskim 3D tiskačem | | Toplak, Mario | |

| | | | |
|--|--|---|--|
| Fully Automated Point-Based Robotic Neurosurgical Patient Registration Procedure | | Šuligoj, Filip; Jerbić, Bojan; Švaco, Marko; Šekoranja, Bojan | |
| Influence of the Localization Strategy on the Accuracy of a Neurosurgical Robot System | | Šuligoj, Filip; Jerbić, Bojan; Šekoranja, Bojan; Vidaković, Josip; Švaco, Marko | |
| Planiranje robotskog djelovanja primjenom principa "pojačanog učenja" | | Polančec, Mateo | |
| Automated Marker Localization in the Planning Phase of Robotic Neurosurgery | | Suligoj, Filip; Svaco, Marko; Jerbic, Bojan; Sekoranja, Bojan; Vidakovic, Josip | |
| Planiranje robotskog djelovanja zasnovano na tumačenju prostornih struktura | | Švaco, Marko | |
| Višeagentno upravljanje programskim jezikom Karel | | Švaco, Marko | |