

Time of export: 28.05.2024. 12:08:51

Repository: repozitorij.mef.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 aktruiran 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                                                     |  | Šenčaj, 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  |  |