

Time of export: 23.04.2024. 09:08:00

Repository: zir.nsk.hr

Number of records on this URL: 73

Records exported: 73

Title	URL	Authors	Host item title
Analiza industrijske primjenjivosti optičkog uređaja za mjerenje hrapavosti		Vukmanić, Leon	
Modeliranje robotske obradne ćelije		Sever, Karlo	
Analiza topologije površine obrađene robotskim sustavom		Haboić, Ivan	
Projektiranje upravljačkog sustava automatiziranog regalnog skladišta		Novak, Dino	
Konstrukcija naprave za testiranje prigona za regulaciju sile kod brušenja robotom		Didak, Luka	
Simulacija primjene digitalizatora u korekciji putanje alata prema odstupanju oblika pripremk		Legin, Mihovil	
Simulacija primjene digitalizatora u korekciji putanje alata prema odstupanju položaja i orijentacije kod stezanja pripremk		Repalust, Luka	
Virtualni model robotske obradne ćelije		Botković, Ana	
Analiza teksture površine obrađene robotskim sustavom		Mezga, Izabela	
Integracija beskontaktnog uređaja za digitalizaciju oblika i mjerenje topologije površine		Požgaj, Mislav	
Integracija upravljačkog sustava za hibridne obradne strojeve		Njegovec, Nikola	
Primjena robota kod brušenja zavarenog spoja		Butek, Emil	
Analiza mikrostrukture i svojstava zavarenog spoja aluminijske legure EN AW-5083		Perak, Domagoj	
Programiranje upravljačkog sustava fleksibilne robotske ćelije		Jurakić, Marko	
Automatizacija beskontaktnog uređaja za digitalizaciju oblika i mjerenje hrapavosti		Golčić, Ernest	
Idejno konstrukcijsko rješenje male tro-osne glodalice		Merćep, Marin	
Idejno konstrukcijsko rješenje stezne naprave za brušenje poklopca motora automobila		Hanžek, Karlo	
Izrada pozicija ispitnog postava zračnog tunela		Haboić, Ivan	

Primjena LinuxCNC sustava kod hibridnih alatnih strojeva		Novak, Dino	
Primjena digitalizatora u određivanju elastičnih deformacija kod stezanja obratka		Legin, Mihovil	
Primjena digitalizatora u određivanju ponovljivosti stezanja obratka		Repalust, Luka	
Primjena robotskog obradnog sustava u glodanju drvenih obradaka		Sajko, Antonio	
Konstrukcija vertikalne 3-osne glodalice		Matejčić, Bruno	
Razvoj programske podrške za ispitni postav zračnog tunela		Zorić, Vito	
Razvoj prigona za orijentaciju modela u zračnom tunelu		Zelić, Filip	
Parametriranje industrijskog ekstrudera za polimerne materijale		Vadlja, Hrvoje	
Ispitni postav za doziranje rashladne tekućine kod medicinskog bušenja		Janječić, Veronika	
Sustav za kontinuiranu akviziciju signala primjenom Stemplab platforme		Bednaž, Karlo	
Primjena ROS sustava u vođenju industrijskog robota		Ištuk, Joško	
Izrada upravljačkog sustava 3D pisača velikog radnog volumena		Kovačević, Matej	
Određivanje kritičnog unosa topline za primjenu korijenske zaštite kod TIG zavarivanja Cr-Ni čelika		Bauer, Bruno	
Primjena CAM tehnologija u robotskim sustavima		Kocijan, Jaša	
Projektiranje upravljačkog sustava posmičnih prigona 3D pisača velikog radnog volumena		Ferenčak, Marko	
Upravljanje autonomnim letjelicama primjenom aktivne kompenzacije poremećaja		Skender, Tomislav	
Idejno konstrukcijsko rješenje uređaja za mjerenje aerodinamičnih opterećenja		Zelić, Filip	
Lijevanje sapnice od aluminijske legure		Višnić, Jurica	
Istraživanje mjeriteljskih značajki digitalnog autokolimatora		Bolkovac, Josip	
Parametriranje posmičnih prigona CNC stroja		Bagarić, Dora	
Rekonstrukcija 3D pisača velikog radnog volumena		Princip, Ivan	
Razvoj sustava za beskontaktno mjerenje amplitude ultrazvučnih vibracija		Bokulić, Sven	
Primjena polimernih betona u izradi postolja alatnih strojeva		Čanadi, Mihael	
Vizijski sustav za automatsku kontrolu kvalitete uložaka grebenaste sklopke		Rešetar, Emanuela	
Modernizacija portalnog alatnog stroja za poliranje kamena		Markičević, Luka	

Modernizacija upravljačkog sustava stroja za poliranje kamena		Matić, Patrik	
Nekonvencionalni postupci obrade odvajanjem		Pešić, Marija	
Određivanje frekvencijskih karakteristika ispitanih uzoraka		Baričić, Luka	
Razvoj upravljačkog sustava za niskobudžetne 3D pisače		Vadlja, Hrvoje	
Statičko vlačno ispitivanje pri povišenim temperaturama		Jakovljević, Mislav	
Upravljanje industrijskim robotom primjenom serijske veze		Puškarčić, Juro	
Stezna naprava za prihvat obratka na odvalnoj glodalici		Nikolovski, Sašo	
Stezna naprava za prihvat alata na odvalnoj glodalici		Navijalić, Matej	
Izrada PLC upravljačkog sustava za ekstruder		Kušer, Matija	
Konstrukcija modula robotskog sustava za obradu odvajanjem		Marijić, Filip	
Razvoj vizijskog sustava za beskontaktno mjerenje radijusa tankostjenih cilindričnih ploha		Bokulić, Sven	
Modernizacija uređaja za ispitivanje vlačne čvrstoće materijala		Marinč, Ivan	
Razvoj programske podrške za nadzor obradnih strojeva i procesa		Župan, Luka	
Konstrukcija uređaja za mjerenje produljenja i suženja poprečnog presjeka epruvete		Antolic, Darko	
CAD/CAM modul za brzu procjenu troškova izrade		Mršo, Antonio	
Konstrukcija prigona za lijepljenje i odrezivanje potpornih profila namota transformatora		Čanadi, Mihael	
Modernizacija uređaja za ekstrudiranje polimera		Šetinc, Marin	
Utjecaj visokobrzinske obrade na dinamiku bušenja medicinskim svrdlom		Žižak, Tea	
Mobilni postav uređaja za skeniranje strukturiranim svjetlom		Škrivanek, Tihomir	
Kvaliteta obrade pri rezanju laserom		Nikolovski, Sašo	
Konstrukcija CNC prigona za elektroerozijsku obradu		Špičko, Marino	
Konstrukcija stezne naprave za prihvat koštanih uzoraka		Oreč, Martin	
Automatizacija CAPP podrške u CAD/CAM sustavima		Basa, Blaženko - Bruno	
Konstrukcija ispitnog postava za bušenje u koštano-zglobnoj kirurgiji		Kučinić, Damir	
Razvoj upravljačkog sustava ispitnog postava za bušenje u koštano-zglobnoj kirurgiji		Sever, Karlo	

Konstrukcija stroja za savijanje potpornih profila namota transformatora		Morić, Mario	
Prototip 3D pisača s paralelnom kinematičkom strukturom		Fuš, Hinko	
Prototip niskobudžetnog 3D pisača		Kušer, Matija	
Konstrukcija modula za automatsko ispitivanje tvrdoće		Petljak, Denis	
Strojni vid u vođenju industrijskog robota		Staroveški, Tomislav	