https://zir.nsk.hr/user/profile/mbz/128460

Vrijeme izvoza: 29.03.2024. 13:20:09
Repozitorij: zir.nsk.hr
Ukupan broj zapisa na URL-u: 73
Broj izvezenih zapisa: 73

| Naslov | URL | Autori | Naslov izvornika |
|---|---|---|---|
| SLAM postupak s dvostrukim ultrazvučnim daljinomjerom | | Smolec, Dominik | |
| Kinematika četveronožnog hodača | | Paleka, Ivan | |
| Sigurnosna vrata s antropomorfnim svojstvom prepoznavanja | | Herak, Marin | |
| Digitalizacija zrakoplovnog instrumenta za ugradnju u simulator za obuku pilota jedrilice | | Delija, Viktoria | |
| Vizijski sustav za praćenje objekata prema obliku i boji | | Vranić, Tibor | |
| Kolaborativna robotska stanica za strojnu obradu srhova na odljevcima aluminijskih naplataka | | Škrobar, Rafael | |
| Razvoj postava za ispitivanje utjecaja ionizirajućeg zračenja na elektroničke komponente | | Novosel, Tin | |
| SLAM postupak na eMIR mobilnom robotu | | Tuček, Leon | |
| Automatsko vaganje i miješanje sastojaka višekomponentnog proizvoda | | Štrkalj, Natalija | |
| Kretanje mobilnih robota u zadanoj formaciji | | Zrinušić, Ivan | |
| Ultrazvučni detektor prepreka mobilnog robota | | Smolec, Dominik | |
| Automatska sigurnosna vrata | | Herak, Marin | |
| Registracija studenata na nastavi pomoću X-ica | | Putanec, Patrik | |
| Meteorološki balon za prikupljanje podataka | | Tuček, Leon | |
| Električki pogonjeno vozilo za osobnu upotrebu | | Golec, Matija | |
| Projektiranje i izrada robotskog sustava koji igra šah | | Herceg-Rušec, Matija | |
| Automatsko zalijevanje staklenika | | Kuhar, Ivana | |
| Modeliranje okoline mobilnog robota lidarom | | Horvat, Nikolai Ivan | |
| Razvoj robota za ispitivanje instrumentacijskih cijevi na dnu reaktorske posude | | Novosel, Tin | |

| | | | |
|---|---|---|---|
| Samobalansirajući robot na dva kotača | | Uroić, Ivan | |
| Žiroskopska ciljnička platforma | | Josipović, Mateo | |
| Vremenski ovisno rukovanje vratima | | Tkalec, Anabela | |
| Delta robot | | Mikulec, Mihael | |
| Edukacijska robotska ruka | | Keretić, Damian | |
| Mobilni robot za pregled zrakoplova | | Ćaran, Branimir | |
| Naočale za virtualnu stvarnost | | Lončar, Sven | |
| Samobalansirajuće vozilo | | Herceg-Rušec, Matija | |
| Vođenje mobilnih robota u zadanom rasporedu | | Jurendić, Domagoj | |
| Kinematički kontroler robota RM501 | | Golec, Matija | |
| Senzori stepenica za KOPACK vozilo | | Crnčec, Luka | |
| Telemetrija stanja KOPACK vozila | | Pejić, Klara | |
| Analiza točnosti pozicioniranja neurokirurškog robota | | Filipović, Ivan | |
| 3D rotacijski skener | | Brzica, Karlo | |
| Robotizacija točkastog zavarivanja karoserije automobila | | Radić, Matija | |
| Upravljačka jedinica DC motora | | Skender, Tomislav | |
| Edukacijski robot s pet stupnjeva slobode gibanja | | Peter, Kristijan | |
| Sigurnosni elementi i sklopovi bolida Formula Student | | Malnar, Alan | |
| Antropomorfni vidni sustav robota | | Matijašević, Mario | |
| Konstrukcija i vođenje CNC glodalice | | Božić, Matej | |
| Antropomorfna robotska glava | | Karlušić, Juraj | |
| Konstrukcija i vođenje rotacijskog crtala | | Buzjak, Dražen | |
| Mobilni robot za slijeđenje linije | | Pranjić, Marko | |
| Konstrukcija pomorskog robota | | Marković, Milan | |
| Razvoj upravljačkog uređaja za elektrootporno točkasto zavarivanje | | Oletić, Mario | |

| | | | |
|---|---|---|---|
| Detektor prepreka mobilnog robota | | Filipović, Ivan | |
| CNC glodalica za izradu tiskanih pločica | | Sremić, Dominik | |
| Servo sustav kamere pokretan glavom čovjeka | | Benić, Juraj | |
| Automatsko otključavanje vrata s evidencijom ulazaka | | Leko, Tomislav | |
| Vizijski sustav za prepoznavanje objekata prema boji | | Antić, Ivan | |
| Upravljačka jedinica makete dizala | | Buzjak, Dražen | |
| Humanoidni robot u interakciji s okolinom | | Penđer, Antonia | |
| Regulacija temperature makete | | Kurelja, Luka | |
| Vođenje robota primjenom interneta | | Hrnjić, Nino | |
| Automatsko punjenje eMiR mobilnog robota | | Lukas, Marin | |
| Električni romobil | | Sremić, Dominik | |
| Mobilni robot s rotacijskim daljinomjerom | | Peran, Toni | |
| Dvoosni sustav za praćenje objekata | | Koren, Petar | |
| Utvrđivanje optimalnog rješenja osteosinteze pločicama | | Oreč, Ana | |
| Dvokanalni digitalni osciloskop | | Horvat, Tomislav | |
| Senzor prisutnosti za Mitsubishi RM501 robot | | Klinec, Marko | |
| Projektiranje servera mobilnog robota | | Prević, Matija | |
| Primjena robota u automatizaciji 3D digitalizatora | | Hižar, Zvonimir | |
| Automatsko upravljanje niskoenergetskom kućom | | Mateša, Filip | |
| Automatizacija rukovanja materijalom na stroju za obradu aluminija | | Žitković, Tihomir | |
| Konstruiranje nastavne makete za upravljanje i regulaciju istosmjernim motorima | | Bukal, Stjepan | |
| Regulacija vuče diesel-električne lokomotive | | Mihalić, Tomislav | |
| Mobilni robot s infracrvenim daljinomjerima | | Kos, Josip | |
| Meteorološka mjerna postaja | | Kantoci, Kruno | |
| Projektiranje troosne glodalice za obradu drveta | | Mareković, Miroslav | |

| | | | |
|---|---|---|---|
| Upravljanje mjerenjem meteorološke postaje preko WEB-a | | Zović, Paolo | |
| Regulacija nagiba slabo prigušenog inercijskog sustava | | Petrović, Marija | |
| Vizijski sustav s mogućnošću učenja | | Hranj, Nikola | |
| Upravljanje položajem sunčanih kolektora | | Mateša, Filip | |