

Vrijeme izvoza: 20.04.2024. 10:59:44

Repozitorij: zir.nsk.hr

Ukupan broj zapisa na URL-u: 64

Broj izvezenih zapisa: 64

Naslov	URL	Autori	Naslov izvornika
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	
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	
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	Fućkor, Mihael
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 linearног 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
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
Razvoj programske podrške za robotski 3D strojni vid	Čutura, 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	
Inteligentno robotsko rukovanje i vizualna detekcija prehrabnenih proizvoda		Levanić, Dominik	
Primjena 3D stereovizijskog sustava na industrijskom robotu		Prekrat, Franjo	
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 revolutnih robota u operaciji fuzije kralježnice		Listeš, Lovre	
Primjenjivost revolutnih 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	
Meke pneumatske mreže u oblikovanju proteze šake		Jambrečić, Antonio	
Razvoj robotskog egzoskeleta 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	
Izrada prototipova robotskim 3D tiskačem		Toplak, Mario	
Planiranje robotskog djelovanja primjenom principa "pojačanog učenja"		Polančec, Mateo	
Višeagentno upravljanje programskim jezikom Karel		Švaco, Marko	