

Time of export: 15.08.2025. 05:49:21

Repository: repozitorij.grad.unizg.hr

Number of records on this URL: 94

Records exported: 94

Title	URL	Authors	Host item title
Design and control of a scaled-down model of an autonomous racing vehicle with an Ackermann kinematic structure		Cirkvenčić, Karlo	
Trajectory optimization for autonomous overtaking maneuvers		Cihlar, Matej Rene	
Upravljanje mobilnog robota s četiri nezavisno zakretna i četiri nezavisno pogonjena kotača primjenom podržanog učenja		Maček, Marija	
Data-Driven Characterization of Grip Strength and Grasp-Oriented Kinematics in Rehabilitation Robotics		Bazina, Tomislav	
Virtualno puštanje u pogon robotizirane stanice za obuku		Njegovec, Nikola	
Simulaciju rada industrijskog robota u robotskom simulatoru Coppeliasim		Mahmutović, Goran	
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	