

Vrijeme izvoza: 04.04.2025. 04:57:51

Repozitorij: repozitorij.fsb.unizg.hr

Ukupan broj zapisa na URL-u: 42

Broj izvezenih zapisa: 42

Naslov	URL	Autori	Naslov izvornika
Kalibracija ultrazvučnih sonda s robotskom rukom u medicinskim primjenama		Borović, Dominik	
Simulacija automatizacije proizvodne linije za sklapanje metalnih dijelova		Karačić, Karlo	
Vizualna klasifikacija predmeta pomoću CNN mreže trenirane pomoću simulacijskog robotskog softvera		Đuka, Lovro	
Automatska kalibracija vrha alata robota korištenjem tehnika strojnog vida		Grabar, Petar	
Analiza i simulacija skladišnog sustava temeljenog na automatiziranim vođenim vozilima		Domitrek, Tin	
Adaptivni sustav za preciznu manipulaciju objekata s robotskom rukom upotrebom promjenjivih kamera i ugradbene računalne platforme		Završki, Luka	
Primjena neuronskih mreža u ekstrinzičnoj kalibraciji robotskog in-hand stereo-vizijskog sustava		Samaržija, Lea	
Development and evaluation of PI, PD and PID controllers for a redundant robotic arm		Bišćević, Aaron	
Razvoj automatizirane ekstrinzične kalibracije za "oko-u-ruci" robotske sustave		Dražić, Tomislav	
Razvoj mobilnog 3D skenera za mapiranje prostora		Strahija, Ivan	
Razvoj sustava za detekciju i praćenje pikado igre primjenom vizijskih tehnologija		Cvetić, Jurica	

Integracija i validacija simuliranog radnog okruženja za robotsku ruku u realnoj i virtualnoj konfiguraciji oko-ruka		Dominiković, Marin	
Integracija metoda strojnog vida i učenja za automatiziranu detekciju, lokalizaciju i verifikaciju mikroprocesorskih pločica		Šiktar, Luka	
Integracija robotskih senzorskih sustava za interakciju sa složenim površinama		Androšić, Albert	
Application of imitation learning in human-robot interactions		Knežević, Tara	
Automatska kalibracija 3D vizijskog sustava laser-kamera		Mužar, Matija	
Model prostornog odnosa i interakcije industrijske kamere i linijskog lasera		Šijak, Igor	
Robusna lokalizacija retro-reflektivnih markera pomoću stereo-vizijskog sustava		Petrinjak, Silvio	
Semantička segmentacija kralježnice na temelju snimaka magnetske rezonance		Radešić, Rikardo	
Visual quality and safety monitoring system for human-robot cooperation		Kozamernik, Nejc; Zaletelj, Janez; Košir, Andrej; Šuligoj, Filip; Bračun, Drago	
Digitalizacija robotskog radnog prostora u simulacijskom softveru pomoću in-hand 3D kamere		Piršić, Antonio	
Modeliranje ponašanja pješaka u blizini pješačkih prijelaza temeljeno na Markovljevim lancima		Starčević Ratković, Ivana	
Intravascular Tracking of Micro-Agents Using Medical Ultrasound: Towards Clinical Applications		Šuligoj, Filip; Heunis, Christoff M.; Mohanty, Sumit; Misra, Sarthak	
Razvoj integriranog sustava računala i kamere za brzo procesiranje slika pomoću grafičkog procesora		Strahija, Ivan	
Lokalizacija i robotsko rukovanje otpadom iz mora		Jakovljević, Jan	
Razvoj sustava s više dubinskih kamera koji generira skupove podataka za treniranje neuronskih mreža		Novak, Vlatko	
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	
Inteligentno robotsko rukovanje i vizualna detekcija prehrambenih proizvoda		Levanić, Dominik	
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	
Razvoj sustava za robotsko sortiranje ribe primjenom metoda strojnog učenja		Cepernić, Marijo	
Real-Time Multi-Modal Sensing and Feedback for Catheterization in Porcine Tissue		Heunis, Christoff; Šuligoj, Filip; Fambuena Santos, Carlos; Misra, Sarthak	
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	
RobUSt-An Autonomous Robotic Ultrasound System for Medical Imaging		Šuligoj, Filip; Heunis, Christoff M.; Sikorski, Jakub; Misra, Sarthak	
Accelerating Robot Trajectory Learning for Stochastic Tasks		Vidakovic, Josip; Jerbic, Bojan; Sekoranja, Bojan; Svaco, Marko; Suligoj, Filip	
Spatial patient registration in robotic neurosurgery		Šuligoj, Filip	
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	
Automated Marker Localization in the Planning Phase of Robotic Neurosurgery		Suligoj, Filip; Svaco, Marko; Jerbic, Bojan; Sekoranja, Bojan; Vidakovic, Josip	
Kalibracija vizijskog sustava korištenjem virtualne projekcije		Leljak, Zvonimir	
Sinkrono upravljanje dvoručnim robotom		Šuligoj, Filip	