

Vrijeme izvoza: 28.03.2024. 19:04:18

Repozitorij: dr.nsk.hr

Ukupan broj zapisa na URL-u: 15

Broj izvezenih zapisa: 15

Naslov	URL	Autori	Naslov izvornika
Ispitivanje točnosti robotskoga sustava RONNA u stereotaktičkoj neurokirurgiji		Dlaka, Domagoj	
Automated configuring of non-iterative co-simulation modeled by synchronous data flow		Glumac, Slaven	
Kognitivni model zatvorene okoline mobilnoga robota temeljen na mjerenjima		Pavlic, Tomislav	
Model učenja robotskog zadatka zasnovan na interakciji s čovjekom		Vidaković, Josip	
Spatial patient registration in robotic neurosurgery		Šuligoj, Filip	
Vjerojatnosni model robotskoga djelovanja u fizičkoj interakciji s čovjekom		Šekoranja, Bojan	
Planiranje robotskog djelovanja zasnovano na tumačenju prostornih struktura		Švaco, Marko	
Spoznajni model upravljanja grupom industrijskih robota		Stipančić, Tomislav	
Upravljanje resursima u višeprolaznim proizvodnim linijama sa slobodnim odabirom zadataka		Sindičić, Ivica	
Evolutivni algoritam za upravljanje višeagentskim robotskim sustavom		Ćurković, Petar	
Plitko gravurno kovanje s aspekta mikrooblikovanja		Keran, Zdenka	
Kriteriji identifikacije zajedničkih komponenata familije proizvoda		Pavlić, Davor	
Model rječnika za računalnu razmjenu informacija u distribuiranom razvoju proizvoda		Štorga, Mario	
Primjena metoda umjetne inteligencije pri izboru materijala		Lisjak, Dragutin	
Objektno orijentirani pristup modeliranju procesa konstruiranja		Pavković, Neven	