

A legfrissebb szakirodalmi források

Óbudai Egyetem Egyetemi Könyvtár

Szakirodalmi ajánló robotika, robottechnológia témakörben

2019/5 sz. hírlevél

Open access források

R. Vijayashree; C. Suresh Ghana Dhas: [Energy efficient data collection with multiple mobile sink using artificial bee colony algorithm in large-scale WSN](#) (2019)

DOI: 10.1080/00051144.2019.1666548

(Adatbázis: Taylor & Francis Online)

Artur Zolich; et al: [Survey on Communication and Networks for Autonomous Marine Systems](#) (2019)

DOI: 10.1007/s10846-018-0833-5

(Adatbázis: Springer Link)

Bin Zhang; Yingmin Jia: [Time-Varying Lyapunov Function for Mechanical Systems](#) (2019)

DOI: 10.2991/jrnal.k.190220.007

(Adatbázis: DOAJ-Atlantis Press)

Wei Li; et al.: [Kinematics-based four-state trajectory tracking control of a spherical mobile robot driven by a 2-DOF pendulum](#) (2019)

DOI: 10.1016/j.cja.2018.09.002

(Adatbázis: DOAJ –ScienceDirect)

Rongan Pan; et al.: [Combined motion control of hydraulic boom based on dynamic surface adaptive fuzzy sliding mode](#) (2019)

DOI: 10.1049/joe.2018.8989

(Adatbázis: DOAJ-IET Digital Library)

Sophie Wintersberger; et al.: Are [We Ready to Ride Autonomous Vehicles? A Pilot Study on Austrian Consumers' Perspective](#) (2019)

DOI: 10.3390/logistics3040020

(Adatbázis: DOAJ –MDPI)

Források az előfizetett adatbázisokból

Az előfizetett adatbázisok elérése az Óbudai Egyetem hálózatából, automatikus IP cím azonosítással történik. Az egyes adatbázisok távoli elérésével, otthoni használatával kapcsolatban keresse az Egyetemi Könyvtár munkatársait.

Qirong Tang; et al.: [A stigmergetic method based on vector pheromone for target search with swarm robots](#) (2019)

DOI: 10.1080/0952813X.2019.1653384

(Adatbázis: Taylor & Francis Online)

Qingyang Yan; et al.: [Intelligent mobile walking-aids: perception, control and safety](#) (2019)

DOI: 10.1080/01691864.2019.1653225

(Adatbázis: Taylor & Francis Online)

Hamed Mahzoon; et al.: [Effect of self-representation of interaction history by the robot on perceptions of mind and positive relationship: a case study on a home-use robot](#) (2019)

DOI: 10.1080/01691864.2019.1676823

(Adatbázis: Taylor & Francis Online)

Jen-Hsuan; et al.: [Soft medical robotics: clinical and biomedical applications, challenges, and future directions](#) (2019)

DOI: 10.1080/01691864.2019.1679251

(Adatbázis: Taylor & Francis Online)

Wataru Noguchi; et al.: [Navigation behavior based on self-organized spatial representation in hierarchical recurrent neural network](#) (2019)

DOI: 10.1080/01691864.2019.1566088

(Adatbázis: Taylor & Francis Online)

Yuichiro Taira; Shinichi Sagara; Masahiro Oya: [Model-based motion control for underwater vehicle-manipulator systems with one of the three types of servo subsystems](#) (2019)

DOI: 10.1007/s10015-019-00564-8

(Adatbázis: Springer Link)

Qingyong Jia; et al.: [Research on Synergy Pursuit Strategy of Multiple Underwater Robots](#) (2019)

DOI: 10.1007/s10846-019-01019-9

(Adatbázis: Springer Link)

Junnan Song; Shalabh Gupta: [CARE: Cooperative Autonomy for Resilience and Efficiency of robot teams for complete coverage of unknown environments under robot failures](#) (2019)

DOI: 10.1007/s10514-019-09870-3

(Adatbázis: Springer Link)

Hao Peng; Xiaoli Bai: [Comparative evaluation of three machine learning algorithms on improving orbit prediction accuracy](#) (2019)

DOI: 10.1007/s42064-018-0055-4

(Adatbázis: Springer Link)

Tanja Heuer: [Who Do You Want to Talk to? : User-centered Design for Human-like Robot Faces](#) (2019)

DOI: 10.1145/3340764.3344878

(Adatbázis: ACM Digital Library)

Nathan Doh; et al.: [TeeVR: spatial template-based acquisition, modeling, and rendering of large-scale indoor spaces](#) (2019)

DOI: 10.1145/3305367.3327989

(Adatbázis: ACM Digital Library)

L. Jackson; et al.: [Design of a Small Space Robot for On-Orbit Assembly Missions](#) (2019)

DOI: 10.1145/3314493.3314520

(Adatbázis: ACM Digital Library)

Raji, Ayodele Kamaldeen: [Effective Wireless Sensor Networks Utilizing Residue Number Systems and Intelligent Multi-Agent Technologies](#) (2019)

DOI: -

(Adatbázis: ProQuest Dissertations & Theses Global)

Sharma, Apoorva: [Dual-band Power and Communication Antennas for Wireless Brain-computer Interfaces](#) (2019)

DOI: -

(Adatbázis: ProQuest Dissertations & Theses Global)

Chen, Ye: [Optimizing Optical-Sectioning Microscopy Techniques for Diverse Biomedical Applications](#) (2019)

DOI: -

(Adatbázis: ProQuest Dissertations & Theses Global)

Dokumentumok az Óbudai Egyetem Digitális Archívumából (ÓDA)

Gabor Werner; Arnold Őszi; László Hanka: [Application of Adaptive Neuro-Fuzzy Inference System in Multimodal Biometrical Identification](#) (2019)

In: Óbuda University e-Bulletin, Volume 9, Issue No. 1

Kiss Gábor; Berecz Csilla Éva; Tóth László: [A jövő közlekedése vagy sebezhető eszköz az önvezető autó?](#) (2019)

In: Bánki Közlemények Volume 2, Issue No.1

Nyomtatott folyóiratcikkek az Egyetemi Könyvtár állományából

MOTEK 2019 – Connectivity und Integration schreiten voran. In: Open-automation 2019; 21(5); 30-34.

Machine Learning – iterativ einsteigen. In: Open-automation 2019; 21(5); 40-43.