

## ***A legfrissebb szakirodalmi források***

### **Óbudai Egyetem Egyetemi Könyvtár**

#### **Szakirodalmi ajánló robotika, robottechnológia témakörben**

*2020/1 sz. hírlevél*

#### **Open access források**

Sashi S Kommu (ed): [Rehabilitation Robotics](#) (2019)

588 p.

DOI: 10.5772/50

(Adatbázis: DOAB)

Kaul, Lukas Sebastian: [Human-Inspired Balancing and Recovery Stepping for Humanoid Robots](#) (2019)

310 p.

DOI: 10.3390/books978-3-03897-923-4

(Adatbázis: DOAB)

Umar Zakir Abdul Hamid; et al.: [Path Planning for Autonomous Vehicles - Ensuring Reliable Driverless Navigation and Control Maneuver](#) (2019)

148 p.

DOI: 10.5772/intechopen.77593

(Adatbázis: DOAB)

Rastislav Róka (ed): [Advances in Human and Machine Navigation Systems](#) (2019)

96 p.

DOI: 10.5772/intechopen.75272

(Adatbázis: DOAB)

### **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.*

Eleonora Mencarini; et al.: [Designing Wearable Systems for Sports: A Review of Trends and Opportunities in Human–Computer Interaction](#) (2019)

DOI: 10.1109/THMS.2019.2919702

(Adatbázis: *IEEE Xplore Digital Library*)

Xiaoliang Zhang; et al.: [Cooperative Sensing and Wearable Computing for Sequential Hand Gesture Recognition](#) (2019)

DOI: 10.1109/JSEN.2019.2904595

(Adatbázis: *IEEE Xplore Digital Library*)

Mathieu Le Goc; et al.: [Dynamic Composite Data Physicalization Using Wheeled Micro-Robots](#) (2019)

DOI: 10.1109/TVCG.2018.2865159

(Adatbázis: *IEEE Xplore Digital Library*)

Peter Schmaus; et al.: [Knowledge Driven Orbit-to-Ground Teleoperation of a Robot Coworker](#) (2019)

DOI: 10.1109/LRA.2019.2948128

(Adatbázis: *IEEE Xplore Digital Library*)

Jongwoo Kim; et al.: [Continuously Variable Stiffness Mechanism Using Nonuniform Patterns on Coaxial Tubes for Continuum Microsurgical Robot](#) (2019)

DOI: 10.1109/TRO.2019.2931480

(Adatbázis: *IEEE Xplore Digital Library*)

Federico Ongaro; et al.: [Design of an Electromagnetic Setup for Independent Three-Dimensional Control of Pairs of Identical and Nonidentical Microrobots](#) (2019)

DOI: 10.1109/TRO.2018.2875393

(Adatbázis: *IEEE Xplore Digital Library*)

Joshua E. Auerbach; et al.: [Inquiry-Based Learning With RoboGen: An Open-Source Software and Hardware Platform for Robotics and Artificial Intelligence](#) (2019)

DOI: 10.1109/TLT.2018.2833111

(Adatbázis: *IEEE Xplore Digital Library*)

Jaydev P. Desai; et al.: [Toward Patient-Specific 3D-Printed Robotic Systems for Surgical Interventions](#) (2019)

DOI: 10.1109/TMRB.2019.2912444

(Adatbázis: *IEEE Xplore Digital Library*)

Jianhua Zhang; et al.: [Intelligent Collaborative Localization Among Air-Ground Robots for Industrial Environment Perception](#) (2019)

DOI: 10.1109/TIE.2018.2880727

(Adatbázis: *IEEE Xplore Digital Library*)

Shaolin Zhang; et al.: [A Sensorless Hand Guiding Scheme Based on Model Identification and Control for Industrial Robot](#) (2019)

DOI: 10.1109/TII.2019.2900119

(Adatbázis: *IEEE Xplore Digital Library*)

Minhyun Jung; et al.: [Flexible Multi-Modal Sensor for Electronic Skin](#) (2019)

DOI: 10.1109/FLEPS.2019.8792246

(Adatbázis: *IEEE Xplore Digital Library*)

Arnon Jumlongkul; Panuwat Chutivongse: [Design and Fabrication of Robotic Autopsy Saw](#) (2019)

DOI: 10.1145/3326172.3326177

(Adatbázis: ACM Digital Library)

Jipeng Gu; Caixia Wang; Wenting Lu: [Particle Swarm PID Control of Solid Oxide Fuel Cell](#) (2019)

DOI: 10.1145/3372047.3372100

(Adatbázis: ACM Digital Library)

Xiaojun Guo; Shaojing Su; Zhen Zuo: [Simulation model validation of autonomous unmanned vehicle based on gray box identification and bayesian statistics](#) (2019)

DOI: 10.1145/3369985.3370037

(Adatbázis: ACM Digital Library)

George P. Kontoudis; Daniel J. Stilwell: [A Comparison of Kriging and Cokriging for Estimation of Underwater Acoustic Communication Performance](#) (2019)

DOI: 10.1145/3366486.3366515

(Adatbázis: ACM Digital Library)

Min Zhang; Yifeng Guo; Min He: [Dynamic Analysis of Lower Extremity Exoskeleton of Rehabilitation Robot](#) (2019)

DOI: 10.1145/3351180.3351207

(Adatbázis: ACM Digital Library)

## Dokumentumok az Óbudai Egyetem Digitális Archívumából (ÓDA)

Károly Hercegfı; Máté Köles: [Temporal Resolution Capabilities of the Mid-Frequency Heart Rate Variability-based Human-Computer Interaction Evaluation Method](#)

DOI: 10.12700/APH.16.6.2019.6.7

Katalin Bubnó; Viktor László Takács: [Cognitive Aspects of Mathematics-aided Computer Science Teaching](#)

DOI: 10.12700/APH.16.6.2019.6.6

Siniša B. Suzić; et al.: [Style Transplantation in Neural Network-based Speech Synthesis](#)

DOI: 10.12700/APH.16.6.2019.6.11

Kiyoyuki Chinzei: [Safety of Surgical Robots and IEC 80601-2-77: The First International Standard for Surgical Robots](#)

DOI: 10.12700/APH.16.8.2019.8.10

Yangming Li; Blake Hannaford; Jacob Rosen: [The Raven Open Surgical Robotic Platforms: A Review and Prospect](#)

DOI: 10.12700/APH.16.8.2019.8.2

Janos L. Grantner; et al.: [Multi-Thread Implementation of Tool Tip Tracking for Laparoscopic Surgical Box Trainer Intelligent Performance Assessment System](#)

DOI: 10.12700/APH.16.9.2019.9.10

## **Blog**

Csak hogy tudd! Az Óbudai Egyetem Egyetemi Könyvtárának tudományos-ismeretterjesztő oldala

[Honnan indult az önvezető autók története 1.](#)

[Honnan indult az önvezető autók története 2.](#)

[Mennyire félünk az önvezető autóktól?](#)

[Harmadik hónapja szolgálnak a massachusettsi rendőrségnél a Boston Dynamics robot "kutyái"](#)