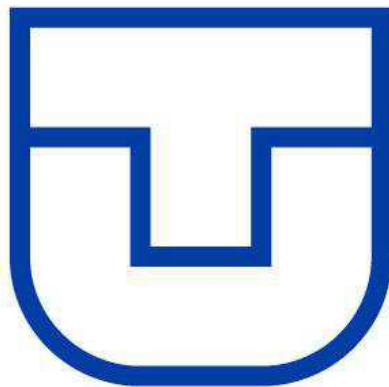


TECHNICKÁ UNIVERZITA V KOŠICIACH
STROJNÍCKA FAKULTA

Katedra priemyselnej automatizácie a mechatroniky



Prehľad výsledkov vedeckej školiacej činnosti doktorandov

doc. Ing. Ivan Virgala, PhD.

Košice 2022

Výchova doktorandov

| | |
|--------------------------------|--|
| Meno a priezvisko: | Ing. Filip Filakovský, PhD. – absolvent, externá forma |
| Téma dizertačnej práce: | Návrh systému riadenia redundantných mechanizmov |
| Školiace pracovisko: | Katedra priemyselnej automatizácie a mechatroniky, SJF TU v Košiciach |
| Študijný odbor: | strojárstvo |
| Študijný program: | priemyselná mechatronika |
| Doba štúdia: | 2017 – 2022 |
| | |
| Meno a priezvisko: | Ing. Martin Varga - denná forma, po dizertačnej skúške |
| Téma dizertačnej práce: | Mechatronický prístup k návrhu kinematicky redundantných mechanizmov |
| Školiace pracovisko: | Katedra priemyselnej automatizácie a mechatroniky, SJF TU v Košiciach |
| Študijný odbor: | strojárstvo |
| Študijný program: | priemyselná mechatronika |
| Doba štúdia: | 2019 – 2023 |
| | |
| Meno a priezvisko: | Ing. Peter Ján Sinčák - denná forma, po dizertačnej skúške |
| Téma dizertačnej práce: | Riadenie redundantných robotov pomocou strojového učenia |
| Školiace pracovisko: | Katedra priemyselnej automatizácie a mechatroniky, SJF TU v Košiciach |
| Študijný odbor: | strojárstvo |
| Študijný program: | priemyselná mechatronika |
| Doba štúdia: | 2020 – 2024 |
| | |
| Meno a priezvisko: | Ing. Tomáš Merva - denná forma |
| Téma dizertačnej práce: | Autonómna navigácia bezpilotných prostriedkov na báze vizuálnej detekcie |
| Školiace pracovisko: | Katedra priemyselnej automatizácie a mechatroniky, SJF TU v Košiciach |
| Študijný odbor: | strojárstvo |
| Študijný program: | priemyselná mechatronika |
| Doba štúdia: | 2021 – 2025 |

Prehľad publikačnej činnosti a ohlasov doktorandov

Ing. Filip Filakovský, PhD.

Záznamy v kategóriách do 31.1.2022

Skupina B (do 31.1.2022) - Publikácie v karentovaných časopisoch alebo registrované vo WoS a Scopus (ADC, ADD, BDC, BDD, CDC, CDD, ADM, ADN, BDM, BDN)

Počet záznamov: 1

ADC - Vedecké práce v zahraničných karentovaných časopisoch (1)

Skupina D (do 31.1.2022) - Ostatné publikácie (ACC, ACD, ADE, ADF, AEC, AED, AEG, AEH, AFA, AFB, AFC, AFD, AFE, AFF, AFG, AFH, AEM, AEN, BBA, BBB, BCK, BDA, BDB, BDE, BDF, BEE, BEF, BFA, BFB, CBA, CBB, CDE, CDF)

Počet záznamov: 12

ADE - Vedecké práce v zahraničných nekarentovaných časopisoch (6)

ADF - Vedecké práce v domácich nekarentovaných časopisoch (3)

AFC - Publikované príspevky na zahraničných vedeckých konferenciách (1)

AFD - Publikované príspevky na domácich vedeckých konferenciách (2)

Záznamy v kategóriách od 1.2.2022

Počet záznamov spolu: 13

Menný zoznam publikácií:

ADC - Vedecké práce v zahraničných karentovaných časopisoch(1)

ADC001 [200987] **A novel approach for a inverse kinematics solution of a redundant manipulator /** Michal Kelemen ... [et al.] - 2018.In: Applied Sciences. - Basel (Švajčiarsko) : MDPI Roč. 8, č. 11 (2018), s. 1-20 [online]. - ISSN 2076-3417 Spôsob prístupu: <https://www.mdpi.com/2076-3417/8/11/2229>. [KELEMEN, Michal (28%) - VIRGALA, Ivan (25%) - LIPTÁK, Tomáš (1%) - MIKOVÁ, Ľubica (25%) - FILAKOVSKÝ, Filip (1%) - BULEJ, Vladimír (20%)]

Kvartil: neuvedené | Impakt faktor: 1.689

Databázy: WOS: nie CCC: áno SCOPUS: nie

Ohlasy:

1. 2019 [3] HASSAN, Ahmed , EL-HABROUK, Mohamed , DEGHEDIE, Samir Inverse Kinematics of Redundant Manipulators Formulated as Quadratic Programming Optimization Problem Solved Using Recurrent Neural Networks: A Review In: Robotica P. 1-18 ISSN: 0263-5747
2. 2019 [1] HAJDUČÍK, A., ŠKRABALA, J. Kinematic analysis of trapezoidal suspension In: Scientific Journal of Silesian University of Technology-Series Transport No. 104 (2019), p. 27-36 ISSN: 0209-3324 DB: WOS [WOS:000489092500003]
3. 2019 [1] Hajdučík, Adrián et al. Kinematic analysis trapezoidal suspension In: Scientific Journal of Silesian University of Technology = Zeszyty Naukowe Politechniki Śląskiej : Series Transport : Seria Transport č. 104 (2019), s. 27-36 [print, online] ISSN: 0209-3324 DB: WOS

4. 2019 [3] Hassan, Ahmed A., El-Habrouk, Mohamed, Deghedie, Samir Inverse Kinematics of Redundant Manipulators Formulated as Quadratic Programming Optimization Problem Solved Using Recurrent Neural Networks In: Robotica : international journal of information, education and research in robotics and artificial intelligence (2019), s. 1-18 [print, online] ISSN: 0263-5747 DB: WOS
5. 2019 [01] CHEN, Yuhan, LUO, Xiao, HAN, Baoling et al.: A General Approach Based on Newton's Method and Cyclic Coordinate Descent Method for Solving the Inverse Kinematics In: APPLIED SCIENCES-BASEL vol.9, no.24 (2019) eISSN:2076-3417 Doi:10.3390/app9245461 [WOS:000518042000196] [NEIMPORTOVANÉ V CREPČ]
6. 2019 [01] WANG SHANDA, , LUO XIAO, , LUO QINGSHENG, et al.: Existence Conditions and General Solutions of Closed-form Inverse Kinematics for Revolute Serial Robots In: APPLIED SCIENCES-BASEL vol.9, no.20 (2019) eISSN:2076-3417 Doi:10.3390/app9204365 [WOS:000496269400168] [NEIMPORTOVANÉ V CREPČ]
7. 2019 [01] KIM, DaeEun: Special Feature on Advanced Mobile Robotics In: APPLIED SCIENCES-BASEL vol.9, no.21 (2019) eISSN:2076-3417 Doi:10.3390/app9214686 [WOS:000498058600211] [NEIMPORTOVANÉ V CREPČ]
8. 2020 [1] GIORGIO, Andrea de - WANG, Lihui Artificial Intelligence Control in 4D Cylindrical Space for Industrial Robotic Applications In: IEEE Access Vol. 8 (2020), p. 174833-174844 ISSN: 2169-3536 DB: WOS [WOS:000575886900001]
9. 2020 [1] DUONG, X. B. et al. Optimize the feed rate and determine the joints torque for industrial welding robot TA 1400 based on kinematics and dynamics modeling In: International Journal of Mechanical Engineering and Robotics Research Vol. 9, no. 9 (2020), p. 1335-1340 ISSN: 2278-0149 DB: Scopus
10. 2020 [1] VARELA-ALDÁS, José et al. Inverse kinematics of a redundant manipulator robot using constrained optimization In: ICITS 2020 : International Conference on Information Technology and Systems : Bogota, 05-07 February, 2020 P. 233-242 ISSN: 2194-5357 ISBN: 978-303040689-9 DB: Scopus [WOS:000659660600023]
11. 2020 [1] KURIC, Ivan et al. Examination of industrial robot performance parameters utilizing machine tool diagnostic methods In: International Journal of Advanced Robotic Systems Vol. 17, no. 1 (2020), art. no. 1729881420905723 ISSN: 1729-8814 DB: WOS [WOS:000514707300001]
12. 2020 [3] MAI, Ngoc Anh - DUONG, Xuan Bien Algorithm for Improving Feeding Rates of Industrial Welding Robot TA 1400 In: Journal of Computer Science and Cybernetics Vol. 36, no. 3 (2020), p. 285–294 ISSN: 1813-9663
13. 2020 [1] de Giorgio, Andrea, Wang, Lihui Artificial Intelligence Control in 4D Cylindrical Space for Industrial Robotic Applications In: IEEE Access : practical innovations, open solutions Roč. 8 (2020), 174833-174844 [online] ISSN: 2169-3536 (online) DB: WOS
14. 2020 [1] Duong, Xuan Bien et al. Optimize the feed rate and determine the joints torque for industrial welding robot TA 1400 based on kinematics and dynamics modeling In: International Journal of Mechanical Engineering and Robotics Research = IJMERR Roč. 9, č. 9 (2020), 1335-1340 [print, online] ISSN: 2278-0149 DB: Scopus
15. 2020 [1] Varela-Aldás, José et al. Inverse kinematics of a redundant manipulator robot using constrained optimization In: Information Technology and Systems : Proceedings of ICITS 2020 233-242 [online] ISBN: 978-3-030-40689-9 DB: Scopus

16. 2020 [1] Kuric, Ivan et al. Examination of industrial robot performance parameters utilizing machine tool diagnostic methods In: International Journal of Advanced Robotic Systems Roč. 17, č. 1 (2020), s. [1-11] [print, online] ISSN: 1729-8806 DB: WOS
17. 2020 [3] Mai, Anh, Ngoc, Duong, Bien, Xuan Algorithm for Improving Feeding Rates of Industrial Welding Robot TA 1400 In: Journal of Computer Science and Cybernetics Roč. 36, č. 3 (2020), s. 285-294 ISSN: 1813-9663
18. 2020 [01] BLATNICKY, Miroslav, DIZO, Jan, SAGA, Milan et al.: Design of a Mechanical Part of an Automated Platform for Oblique Manipulation In: APPLIED SCIENCES-BASEL vol.10, no.23 (2020) eISSN:2076-3417 Doi:10.3390/app10238467 [WOS:000597736000001] [NEIMPORTOVANÉ V CREPČ]
19. 2020 [01] SAGA, Milan, BLATNICKY, Miroslav, VASKO, Milan et al.: Experimental Determination of the Manson-Coffin Curves for an Original Unconventional Vehicle Frame In: MATERIALS vol.13, no.20 (2020) eISSN:1996-1944 Doi:10.3390/ma13204675 [WOS:000585704500001] [NEIMPORTOVANÉ V CREPČ]
20. 2020 [01] WANG, Rui, WANG, Fuguo, CAO, Yuyan et al.: Precision Analysis and Error Compensation of a Telescope Truss Structure Based on Robotics In: APPLIED SCIENCES-BASEL vol.10, no.18 (2020) eISSN:2076-3417 Doi:10.3390/app10186424 [WOS:000580391500001] [NEIMPORTOVANÉ V CREPČ]
21. 2020 [01] VIRGALA, Ivan, KELEMEN, Michal, BOZEK, Pavol et al.: Investigation of Snake Robot Locomotion Possibilities in a Pipe In: SYMMETRY-BASEL vol.12, no.6 (2020) eISSN:2073-8994 Doi:10.3390/sym12060939 [WOS:000550813800001] [NEIMPORTOVANÉ V CREPČ]
22. 2020 [01] HASSAN, Ahmed A., EL-HABROUK, Mohamed, DEGHEDIE, Samir: Inverse Kinematics of Redundant Manipulators Formulated as Quadratic Programming Optimization Problem Solved Using Recurrent Neural Networks: A Review In: ROBOTICA vol.38, no.8 (2020) p.1495-1512 ISSN:0263-5747 eISSN:1469-8668 Doi:10.1017/S0263574719001590 [WOS:000548865200010] [NEIMPORTOVANÉ V CREPČ]
23. 2021 [01] MA, Boyu, XIE, Zongwu, JIANG, Zainan et al.: Precise semi-analytical inverse kinematic solution for 7-DOF offset manipulator with arm angle optimization In: FRONTIERS OF MECHANICAL ENGINEERING vol.16, no.3 (2021) p.435-450 ISSN:2095-0233 eISSN:2095-0241 Doi:10.1007/s11465-021-0630-x [WOS:000661850800001] [NEIMPORTOVANÉ V CREPČ]
24. 2021 [01] SINCAK, Peter Jan, VIRGALA, Ivan, KELEMEN, Michal et al.: Chimney Sweeping Robot Based on a Pneumatic Actuator In: APPLIED SCIENCES-BASEL vol.11, no.11 (2021) eISSN:2076-3417 Doi:10.3390/app11114872 [WOS:000659634300001] [NEIMPORTOVANÉ V CREPČ]
25. 2021 [01] LEE, Chun-Tse, CHANG, Jen-Yuan (James): A Workspace-Analysis-Based Genetic Algorithm for Solving Inverse Kinematics of a Multi-Fingered Anthropomorphic Hand In: APPLIED SCIENCES-BASEL vol.11, no.6 (2021) eISSN:2076-3417 Doi:10.3390/app11062668 [WOS:000645708400001] [NEIMPORTOVANÉ V CREPČ]
26. 2021 [01] TRINGALI, Alessandro, COCUZZA, Silvio: Finite-Horizon Kinetic Energy Optimization of a Redundant Space Manipulator In: APPLIED SCIENCES-BASEL vol.11, no.5 (2021) eISSN:2076-3417 Doi:10.3390/app11052346 [WOS:000627937100001] [NEIMPORTOVANÉ V CREPČ]
27. 2021 [01] YIYANG, Liu, XI, Jiali, HONGFEI, Bai et al.: A General Robot Inverse Kinematics Solution Method Based on Improved PSO Algorithm In: IEEE ACCESS vol.9, (2021) p.32341-32350 ISSN:2169-3536 Doi:10.1109/ACCESS.2021.3059714 [WOS:000623414500001] [NEIMPORTOVANÉ V CREPČ]

28. 2021 [01] VIRGALA, Ivan, KELEMEN, Michal, PRADA, Erik et al.: A snake robot for locomotion in a pipe using trapezium-like travelling wave In: MECHANISM AND MACHINE THEORY vol.158, (2021) ISSN:0094-114X eISSN:1873-3999 Doi:10.1016/j.mechmachtheory.2020.104221 [WOS:000615930500008] [NEIMPORTOVANÉ V CREPČ]
29. 2021 [01] LI, Yong-Bin, LI, Tie-Jun, ZHU, Hui-Fang, YANG, Dong et al.: Comparative Analysis of the Kinematics Solution Based on the DH Method and Screw Theory In: MATHEMATICAL PROBLEMS IN ENGINEERING vol.2021, (2021) ISSN:1024-123X eISSN:1563-5147 Doi:10.1155/2021/6694621 [WOS:000617617700009] [NEIMPORTOVANÉ V CREPČ]
30. 2021 [01] XU, Dawei, LI, En, GUO, Rui et al.: A Cable-Driven Hyperredundant Manipulator: Obstacle-Avoidance Path Planning and Tension Optimization In: IEEE ROBOTICS & AUTOMATION MAGAZINE (2021) ISSN:1070-9932 eISSN:1558-223X Doi:10.1109/MRA.2021.3111832 [WOS:000732661100001] [NEIMPORTOVANÉ V CREPČ]
31. 2021 [01] STEFFEN, Lea, GLUECK, Katharina, ULBRICH, Stefan et al.: Reducing the Dimension of the Configuration Space with Self Organizing Neural Networks In: 2021 6TH IEEE INTERNATIONAL CONFERENCE ON ADVANCED ROBOTICS AND MECHATRONICS (ICARM 2021) : Chongqing (2021) p.138-145 ISBN:978-0-7381-3364-5 Doi:10.1109/ICARM52023.2021.9536145 [WOS:000728141500023] [NEIMPORTOVANÉ V CREPČ]
32. 2021 [01] ZHANG, Xinglei, FAN, Binghui, WANG, Chuanjiang et al.: An Improved Weighted Gradient Projection Method for Inverse Kinematics of Redundant Surgical Manipulators In: SENSORS vol.21, no.21 (2021) eISSN:1424-8220 Doi:10.3390/s21217362 [WOS:000718858300001] [NEIMPORTOVANÉ V CREPČ]
33. 2021 [01] BRATCHIKOV, S. A., ABRAMOVA, E. A., FEDOSOV, U.: SOLUTION OF THE INVERSE KINEMATICS PROBLEM OF THE MANIPULATOR. In: VESTNIK TOMSKOGO GOSUDARSTVENNOGO UNIVERSITETA-UPRAVLENIE VYCHISLITELNAJA TEHNIKA I INFORMATIKA-TOMSK STATE UNIVERSITY JOURNAL OF CONTROL AND COMPUTER SCIENCE no.56 (2021) p.4-11 ISSN:1998-8605 eISSN:2311-2085 Doi:10.17223/19988605/56/1 [WOS:000702334600001] [NEIMPORTOVANÉ V CREPČ]
34. 2021 [01] MALAKOVA, Silvia, SIVAK, Samuel, HARACHOVA, Daniela: DESIGN OPTIMIZATION OF THE GEARBOX TO ELIMINATE MALFUNCTIONS In: AD ALTA-JOURNAL OF INTERDISCIPLINARY RESEARCH vol.11, no.2 (2021) p.336-339 ISSN:1804-7890 [WOS:000753176300058] [NEIMPORTOVANÉ V CREPČ]
35. 2022 [01] KELEMEN, Michal, KELEMENOVA, Tatiana, VIRGALA, Ivan et al.: ROBOTIC GRIPPER ACTUATED USING THE SHAPE MEMORY ALLOY ACTUATORS In: MM SCIENCE JOURNAL vol.2022, (2022) p.5539-5545 ISSN:1803-1269 eISSN:1805-0476 Doi:10.17973/MMSJ.2022_03_2022015 [WOS:000767352900001] [NEIMPORTOVANÉ V CREPČ]
36. 2022 [01] KURIC, Ivan, KLACKOVA, Ivana, DOMNINA, Kseniia et al.: Implementation of Predictive Models in Industrial Machines with Proposed Automatic Adaptation Algorithm In: APPLIED SCIENCES-BASEL vol.12, no.4 (2022) eISSN:2076-3417 Doi:10.3390/app12041853 [WOS:000763917400001] [NEIMPORTOVANÉ V CREPČ]
37. 2022 [01] BULEJ, Vladimír, KURIC, Ivan, SAGA, Milan et al.: Analysis of Symmetrical/Asymmetrical Loading Influence of the Full-Suspension Downhill Bicycle's Frame on the Crack Failure Formation at a Critical Point during Different Driving Scenarios and Design Improvement In: SYMMETRY-BASEL vol.14, no.2 (2022) eISSN:2073-8994 Doi:10.3390/sym14020255

[WOS:000764321200001] [NEIMPORTOVANÉ V CREPČ]

38. 2022 [01] WU, Honggang, ZHANG, Xinming, SONG, Linsen et al.: A hybrid improved BRO algorithm and its application in inverse kinematics of 7R 6DOF robot In: ADVANCES IN MECHANICAL ENGINEERING vol.14, no.3 (2022) ISSN:1687-8132 eISSN:1687-8140 Doi:10.1177/16878132221085125 [WOS:000770029100001] [NEIMPORTOVANÉ V CREPČ]

ADE - Vedecké práce v zahraničných nekarentovaných časopisoch(6)

ADE001 [187226] **The Basics in Designing a Mobile Robot** / Filip Filakovský, Michal Kelemen - 2017.In: Journal of Automation and Control. Vol. 5, no. 2 (2017), p. 81-84. - ISSN 2372-3041 Spôsob prístupu: <http://www.sciepub.com/AUTOMATION/abstract/8395>. [FILAKOVSKÝ, Filip (50%) - KELEMEN, Michal (50%)]

Kvartil: neuvedené | Impakt faktor: neuvedené
Databázy: WOS: nie CCC: nie SCOPUS: nie

ADE002 [199862] **Algorithm of Euler-Lagrange Method for Designing of Dynamic Model** / Ivan Virgala, Filip Filakovský - 2018.In: Technical Sciences and Technologies. - Černihiv (Ukrajina) : Chernihiv National University of Technology Roč. 13, č. 3 (2018), s. 89-95 [print]. - ISSN 2411-5363 [VIRGALA, Ivan (99%) - FILAKOVSKÝ, Filip (1%)]

Kvartil: neuvedené | Impakt faktor: neuvedené
Databázy: WOS: nie CCC: nie SCOPUS: nie

ADE003 [203661] **Concertina locomotion of a snake robot in the pipe** / Ivan Virgala, Filip Filakovský - 2018.In: Technical Sciences and Technologies. - Černihiv (Ukrajina) : Chernihiv National University of Technology Roč. 14, č. 4 (2018), s. 109-117 [print]. - ISSN 2411-5363 [VIRGALA, Ivan (99%) - FILAKOVSKÝ, Filip (1%)]

Kvartil: neuvedené | Impakt faktor: neuvedené
Databázy: WOS: nie CCC: nie SCOPUS: nie

ADE004 [212637] **Simulation and analyzes of inverse kinematic model of humanoid robot hand** / Martin Varga, Filip Filakovský, Ivan Virgala - 2019.In: Technical Sciences and Technologies. - Černihiv (Ukrajina) : Chernihiv National University of Technology Roč. 17, č. 3 (2019), s. 117-121 [print]. - ISSN 2411-5363 Spôsob prístupu: <https://tst.stu.cn.ua/articles/1578582029235.pdf>. [VARGA, Martin (34%) - FILAKOVSKÝ, Filip (33%) - VIRGALA, Ivan (33%)]

Kvartil: neuvedené | Impakt faktor: neuvedené
Databázy: WOS: nie CCC: nie SCOPUS: nie

ADE005 [214380] **Analysis of pipe mechanism locomotion** / Filip Filakovský, Ivan Virgala - 2019.In: Technical Sciences and Technologies. - Černihiv (Ukrajina) : Chernihiv National University of Technology Roč. 18, č. 4 (2019), s. 36-41 [print]. - ISSN 2411-5363 [FILAKOVSKÝ, Filip (2%) - VIRGALA, Ivan (98%)]

Kvartil: neuvedené | Impakt faktor: neuvedené
Databázy: WOS: nie CCC: nie SCOPUS: nie

ADE006 [225330] **Design, manufacturing and problem analysis of an entirely FDM 3D printed linear pneumatic actuator** / Martin Varga, Filip Filakovský - 2020.In: Technical Sciences and Technologies. - Černihiv (Ukrajina) : Chernihiv National University of Technology Roč. 21, č. 3 (2020), s. 98-105 [print]. - ISSN 2411-5363 Spôsob prístupu: [https://doi.org/10.25140/2411-5363-2020-3\(21\)-98-105](https://doi.org/10.25140/2411-5363-2020-3(21)-98-105). [VARGA, Martin (95%) - FILAKOVSKÝ, Filip (5%)]

Kvartil: neuvedené | Impakt faktor: neuvedené
Databázy: WOS: nie CCC: nie SCOPUS: nie

ADF - Vedecké práce v domácich nekarentovaných časopisoch(3)

ADF001 [187227] **Calibration trends in industrial robotics** / Filip Filakovský - 2017.In: Acta Mechatronica. Roč. 2, č. 1 (2017), s. 7-10. - ISSN 2453-7306 Spôsob prístupu: http://actamechatronica.eu/issues/2017/I_2017_02_Filakovsky.pdf.
[FILAKOVSKÝ, Filip (100%)]

Kvartil: neuvedené | Impakt faktor: neuvedené
Databázy: WOS: nie CCC: nie SCOPUS: nie

ADF002 [212323] **Adaptable mobile robot for rough terrain** / Michal Kelemen, Filip Filakovský, Peter Ferenčík - 2019.In: Acta Mechatronica. - Šemša (Slovensko) : 4S go, 2016 Roč. 4, č. 4 (2019), s. 11-15 [online]. - ISSN 2453-7306 (online) Spôsob prístupu: http://www.actamechatronica.eu/issues/2019/IV_2019_03_Kelemen_Filakovsky_Ferencik.pdf.
[KELEMEN, Michal (98%) - FILAKOVSKÝ, Filip (1%) - FERENČÍK, Peter (1%)]

Kvartil: neuvedené | Impakt faktor: neuvedené
Databázy: WOS: nie CCC: nie SCOPUS: nie

ADF003 [224072] **Embedded Systems – Control of Power Subsystems** / Michal Kelemen ... [et al.] - 2020.In: Acta Mechatronica. - Šemša (Slovensko) : 4S go, 2016 Roč. 5, č. 2 (2020), s. 23-28 [online]. - ISSN 2453-7306 (online) Spôsob prístupu: <https://doi.org/10.22306/am.v5i2.64>.
[KELEMEN, Michal (30%) - MIKOVÁ, Ľubica (30%) - HRONCOVÁ, Darina (30%) - FILAKOVSKÝ, Filip (5%) - SINČÁK, Peter Ján (5%)]

Kvartil: neuvedené | Impakt faktor: neuvedené
Databázy: WOS: nie CCC: nie SCOPUS: nie

AFC - Publikované príspevky na zahraničných vedeckých konferenciách(1)

AFC001 [197682] **Design of reconfigurable robot** / Ivan Virgala ... [et al.] - 2018.In: Elektro 2018 : 12th International Conference, Mikulov, Czech Republic, May 21st - 23rd, 2018 : Conference Proceedings. - Piscataway (USA) : Institute of Electrical and Electronics Engineers s. 1-5 [USB-key, CD-ROM]. - ISBN 978-1-5386-4760-8
[VIRGALA, Ivan (24%) - MIKOVÁ, Ľubica (24%) - LIPTÁK, Tomáš (1%) - KELEMEN, Michal (24%) - SUROVEC, Róbert (1%) - FILAKOVSKÝ, Filip (1%) - JURUŠ, Ondrej (1%) - SUKOP, Marek (24%)]

Kvartil: neuvedené | Impakt faktor: neuvedené
Databázy: WOS: nie CCC: nie SCOPUS: nie

AFD - Publikované príspevky na domácich vedeckých konferenciách(2)

AFD001 [214485] **Inverse kinematics and motion control of a humanoid** / Martin Varga, Ivan Virgala, Filip Filakovský - 2020.In: Novus Scientia 2020 : Zborník príspevkov z XVII. Medzinárodnej vedeckej konferencie doktorandov strojníckych fakúlt technických univerzít a vysokých škôl. - Košice (Slovensko) : Technická univerzita v Košiciach s. 243-248 [CD-ROM]. - ISBN 978-80-553-3500-1
[VARGA, Martin (60%) - VIRGALA, Ivan (30%) - FILAKOVSKÝ, Filip (10%)]

Kvartil: neuvedené | Impakt faktor: neuvedené
Databázy: WOS: nie CCC: nie SCOPUS: nie

AFD002 [229723] **A Portable BVM-based Emergency Mechanical Ventilator** / Jozef Živčák ... [et al.] - 2021.In: SAMI 2021 : IEEE 19th World Symposium on Applied Machine Intelligence and Informatics. -

Danvers (USA) : Institute of Electrical and Electronics Engineers s. 229-234 [online, USB-key]. - ISBN 978-1-7281-8053-3 (online) Spôsob prístupu: <https://ieeexplore.ieee.org/document/9378620>.
[ŽIVČÁK, Jozef (10%) - KELEMEN, Michal (10%) - VIRGALA, Ivan (10%) - MARCINKO, Peter (10%) - TULEJA, Peter (10%) - SUKOP, Marek (10%) - PRADA, Erik (10%) - VARGA, Martin (10%) - LIGUŠ, Ján (10%) - FILAKOVSKÝ, Filip (10%)]

Kvartil: neuvedené | Impakt faktor: neuvedené
Databázy: WOS: áno CCC: nie SCOPUS: áno

Ing. Martin Varga

Záznamy v kategóriách do 31.1.2022

Skupina B (do 31.1.2022) - Publikácie v karentovaných časopisoch alebo registrované vo WoS a Scopus (ADC, ADD, BDC, BDD, CDC, CDD, ADM, ADN, BDM, BDN)

Počet záznamov: 5

ADC - Vedecké práce v zahraničných karentovaných časopisoch (3)

ADM - Vedecké práce v zahraničných časopisoch registrovaných v databázach Web of Science alebo SCOPUS (2)

Skupina D (do 31.1.2022) - Ostatné publikácie (ACC, ACD, ADE, ADF, AEC, AED, AEG, AEH, AFA, AFB, AFC, AFD, AFE, AFF, AFG, AFH, AEM, AEN, BBA, BBB, BCK, BDA, BDB, BDE, BDF, BEE, BEF, BFA, BFB, CBA, CBB, CDE, CDF)

Počet záznamov: 25

ADE - Vedecké práce v zahraničných nekarentovaných časopisoch (4)

ADF - Vedecké práce v domácich nekarentovaných časopisoch (3)

AEC - Vedecké práce v zahraničných recenzovaných vedeckých zborníkoch, monografiách (1)

AFC - Publikované príspevky na zahraničných vedeckých konferenciách (3)

AFD - Publikované príspevky na domácich vedeckých konferenciách (5)

Skupina Patenty (do 31.1.2022) - Patentové prihlášky, prihlášky úžitkových vzorov, prihlášky dizajnov, prihlášky ochranných známok,... (AGJ)

Počet záznamov: 2

AGJ - Autorské osvedčenia, patenty, objavy (2)

Záznamy v kategóriách od 1.2.2022

Skupina V - Vedecký výstup publikačnej činnosti (V1, V2, V3)

Počet záznamov: 7

V2 - Výstup publikačnej činnosti ako časť editovanej knihy alebo zborník - Vedecký (3)

V3 - Výstup publikačnej činnosti z časopisu - Vedecký (4)

Počet záznamov spolu: 30

Menný zoznam publikácií:

ADC - Vedecké práce v zahraničných karentovaných časopisoch(3)

ADC001 [217033] **Motion control of nonholonomic robots at low speed** / Ľubica Miková ... [et al.] - 2020.In: International Journal of Advanced Robotic Systems. - Viedeň (Rakúsko) : Technische Universität Wien Roč. 17, č. 1 (2020), s. 1-12 [print, online]. - ISSN 1729-8806 Spôsob prístupu: <http://dx.doi.org/10.1177/1729881420902554>.

[MIKOVÁ, Ľubica (27%) - GMITERKO, Alexander (1%) - KELEMEN, Michal (11%) - VIRGALA, Ivan (27%) - PRADA, Erik (27%) - HRONCOVÁ, Darina (6%) - VARGA, Martin (1%)]

Kvartil: WOS:Q4,SCO:Q2 | Impakt faktor: 1.652

Databázy: WOS: áno CCC: áno SCOPUS: áno

Ohlasy:

1. 2020 [01] BELAS, Jaroslav, GAVUROV, Beata, CEPEL, Martin et al.: Evaluation of economic potential of business environment development by comparing sector differences: perspective of SMEs in the Czech Republic and Slovakia In: OECONOMIA COPERNICANA vol.11, no.1 (2020) p.135-159 ISSN:2083-1277 eISSN:2353-1827 Doi:10.24136/oc.2020.006 [WOS:000539993900006] [NEIMPORTOVANÉ V CREPČ]

- 2021 [01] MALAKOVA, Silvia, SIVAK, Samuel, GUZANOVA, Anna et al.: STRENGTH CALCULATION OF FIXED JOINTS APPLIED IN PASSENGER CARS In: AD ALTA-JOURNAL OF INTERDISCIPLINARY RESEARCH vol.11, no.1 (2021) p.423-427 ISSN:1804-7890 [WOS:000674964900069] [NEIMPORTOVANÉ V CREPČ]
- 2021 [01] MALAKOVA, Silvia, SIVAK, Samuel, HARACHOVA, Daniela: DESIGN OPTIMIZATION OF THE GEARBOX TO ELIMINATE MALFUNCTIONS In: AD ALTA-JOURNAL OF INTERDISCIPLINARY RESEARCH vol.11, no.2 (2021) p.336-339 ISSN:1804-7890 [WOS:000768946500058] [NEIMPORTOVANÉ V CREPČ]

ADC002 [221121] **Investigation of snake robot locomotion possibilities in a pipe** / Ivan Virgala ...[et al.] - 2020. In: Symmetry : Open Access Journal. - Basel (Švajčiarsko) : Multidisciplinary Digital Publishing Institute Roč. 12, č. 6 (2020), s. 1-25 [online]. - ISSN 2073-8994 (online) Spôsob prístupu: <https://doi.org/10.3390/sym12060939>.
[VIRGALA, Ivan (25%) - KELEMEN, Michal (20%) - BOŽEK, Pavol (12%) - BOBOVSKÝ, Zdenko (1%) - HAGARA, Martin (20%) - PRADA, Erik (20%) - OŠČÁDAL, Petr (1%) - VARGA, Martin (1%)]

Kvartil: WOS:Q2,SCO:Q2 | Impakt faktor: 2.645
Databázy: WOS: áno CCC: áno SCOPUS: áno

Ohlasy:

- 2020 [01] KELEMENOVA, Tatiana, DOVICA, Miroslav, BOZEK, Pavol et al.: Specific Problems in Measurement of Coefficient of Friction Using Variable Incidence Tribometer In: SYMMETRY-BASEL vol.12, no.8 (2020) eISSN:2073-8994 Doi:10.3390/sym12081235 [WOS:000567342300001] [NEIMPORTOVANÉ V CREPČ]
- 2021 [1] Liu, Jindong, Tong, Yuchuang, Liu, Jinguo Review of snake robots in constrained environments In: Robotics and Autonomous Systems : Now affiliated with the Intelligent Autonomous Systems (IAS) Society Roč. 141 (2021)[print] ISSN: 0921-8890 DB: WOS [WOS:000649552900009]
- 2021 [1] Xiao, Wenyu et al. Adaptive climbing motion of snake robot based on joint decoupling and extended Kalman filter In: 3rd International symposium on power electronics and control engineering 2020 DB: Scopus
- 2021 [1] Xue, Zhibin, Li, Liangliang, Song, Yixiao The Research of Maneuverability Modeling and Environmental Monitoring Based on a Robotic Dolphin In: Applied Bionics and Biomechanics Roč. 2021 (2021)[print, online] ISSN: 1176-2322 DB: WOS [WOS:000741061700001]
- 2021 [1] Wei, Wei et al. Body Configuration Design and Kinematic Performance Research of Snake-like Robot Based on 3-RSR Parallel Mechanism In: Jixie Gongcheng Xuebao = Journal of Mechanical Engineering Roč. 57, č. 23 (2021), 21-33 ISSN: 0577-6686 DB: Scopus
- 2021 [01] VIRGALA, Ivan, KELEMEN, Michal, PRADA, Erik et al.: A snake robot for locomotion in a pipe using trapezium-like travelling wave In: MECHANISM AND MACHINE THEORY vol.158, (2021) ISSN:0094-114X eISSN:1873-3999 Doi:10.1016/j.mechmachtheory.2020.104221 [WOS:000615930500008] [NEIMPORTOVANÉ V CREPČ]
- 2021 [01] SUDER, Jiri, BOBOVSKY, Zdenko, SAFAR, Michal et al.: EXPERIMENTAL ANALYSIS OF TEMPERATURE RESISTANCE OF 3D PRINTED PLA COMPONENTS In: MM SCIENCE JOURNAL vol.2021, (2021) p.4322-4327 ISSN:1803-1269 eISSN:1805-0476 Doi:10.17973/MMSJ.2021_03_2021004 [WOS:000634572700014] [NEIMPORTOVANÉ V CREPČ]

8. 2021 [01] SINCAK, Peter Jan, VIRGALA, Ivan, KELEMEN, Michal et al.: Chimney Sweeping Robot Based on a Pneumatic Actuator In: APPLIED SCIENCES-BASEL vol.11, no.11 (2021) eISSN:2076-3417 Doi:10.3390/app11114872 [WOS:000659634300001] [NEIMPORTOVANÉ V CREPČ]
9. 2022 [1] Bulej, Vladimír et al. Analysis of symmetrical/asymmetrical loading influence of the full-suspension downhill bicycle's frame on the crack failure formation at a critical point during different driving scenarios and design improvement In: Symmetry : Open Access Journal Roč. 14, č. 2 (2022), s. [1-28] [online] ISSN: 2073-8994 (online) DB: WOS
10. 2022 [1] Inbar, Ori, Zarrouk, David Analysis of climbing in circular and rectangular pipes with a reconfigurable sprawling robot In: Mechanism and machine theory : tmm ; design theory and methodology ; haptics and human-machine-interfaces ... Roč. 173 (2022)[print] ISSN: 0094-114X DB: WOS
11. 2022 [1] Dahalan, A'Qilah A., Saudi, Azali, Sulaiman, J. Pathfinding for Mobile Robot Navigation by Exerting the Quarter-Sweep Modified Accelerated Overrelaxation (QSMAOR) Iterative Approach via the Laplacian Operator In: Modelling and Simulation in Engineering Roč. 2022 (2022)[print] ISSN: 1687-5591 DB: WOS [WOS:000773068300001]
12. 2022 [1] Shiomi, Daisuke, Takayama, Toshio Tapered, Twisted Bundled-Tube Locomotive Devices for Stepped Pipe Inspection In: Sensors Roč. 22, č. 13 (2022)[online, print] ISSN: 1424-3210 DB: WOS
13. 2022 [1] Karrach, Ladislav et al. Location and recognition of data Matrix and QR codes in images In: DB: Scopus
14. 2022 [01] BULEJ, Vladimír, KURIC, Ivan, SAGA, Milan et al.: Analysis of Symmetrical/Asymmetrical Loading Influence of the Full-Suspension Downhill Bicycle's Frame on the Crack Failure Formation at a Critical Point during Different Driving Scenarios and Design Improvement In: SYMMETRY-BASEL vol.14, no.2 (2022) eISSN:2073-8994 Doi:10.3390/sym14020255 [WOS:000764321200001] [NEIMPORTOVANÉ V CREPČ]

ADC003 [229716] **A snake robot for locomotion in a pipe using trapezium-like travelling wave** / Ivan Virgala ... [et al.] - 2021. In: Mechanism and machine theory : tmm ; design theory and methodology ; haptics and human-machine-interfaces - New York (USA) : Elsevier Science č. 158 (2021), s. [1-21] [print]. - ISSN 0094-114X Spôsob prístupu: <https://doi.org/10.1016/j.mechmachtheory.2020.104221>. [VIRGALA, Ivan (50%) - KELEMEN, Michal (10%) - PRADA, Erik (10%) - SUKOP, Marek (10%) - KOT, Tomáš (5%) - BOBOVSKÝ, Zdenko (5%) - VARGA, Martin (5%) - FERENČÍK, Peter (5%)]

Kvartil: WOS:Q1,SCO:Q1 | Impakt faktor: 4.930

Databázy: WOS: áno CCC: áno SCOPUS: áno

Ohlasy:

1. 2021 [01] ZHANG, Fei, YU, Yang, WANG, Qi et al.: Physics-driven locomotion planning method for a planar closed-loop terrain-adaptive robot In: MECHANISM AND MACHINE THEORY vol.162, (2021) ISSN:0094-114X eISSN:1873-3999 Doi:10.1016/j.mechmachtheory.2021.104353 [WOS:000651280900002] [NEIMPORTOVANÉ V CREPČ]
2. 2021 [01] LIU, Yong, YANG, Xiaojing, SU, RuiYing: Design and modeling of a driving system for soft massage robot* In: MECHATRONICS vol.79, (2021) ISSN:0957-4158 Doi:10.1016/j.mechatronics.2021.102640 [WOS:000704124000006] [NEIMPORTOVANÉ V CREPČ]

3. 2021 [01] SUDER, Jiri, KOT, Tomas, PANEC, Alan et al.: ANALYSIS OF INCREASING THE FRICTION FORCE OF THE ROBOT JAWS BY ADDING 3D PRINTED FLEXIBLE INSERTS In: MM SCIENCE JOURNAL vol.2021, (2021) p.5322-5326 ISSN:1803-1269 eISSN:1805-0476 Doi:10.17973/MMSJ.2021_12_2021127 [WOS:000730832900001] [NEIMPORTOVANÉ V CREPČ]
4. 2022 [01] KURIC, Ivan, KLARAK, Jaromir, BULEJ, Vladimir et al.: Approach to Automated Visual Inspection of Objects Based on Artificial Intelligence In: APPLIED SCIENCES-BASEL vol.12, no.2 (2022) eISSN:2076-3417 Doi:10.3390/app12020864 [WOS:000747364100001] [NEIMPORTOVANÉ V CREPČ]
5. 2022 [01] SAHOO, Alok Ranjan, CHAKRABORTY, Pavan: A Study on Position Control of a Continuum Arm Using MAML (Model-Agnostic Meta-Learning) for Adapting Different Loading Conditions In: IEEE ACCESS vol.10, (2022) p.14980-14992 ISSN:2169-3536 Doi:10.1109/ACCESS.2022.3147797 [WOS:000754230500001] [NEIMPORTOVANÉ V CREPČ]
6. 2022 [01] KELEMENOVA, Tatiana, KELEMEN, Michal, VIRGALA, Ivan et al.: VERIFICATION OF THE TORQUE GAUGES In: MM SCIENCE JOURNAL vol.2022, (2022) p.5533-5538 ISSN:1803-1269 eISSN:1805-0476 Doi:10.17973/MMSJ.2022_03_2022014 [WOS:000767277400001] [NEIMPORTOVANÉ V CREPČ]
7. 2022 [01] KELEMEN, Michal, KELEMENOVA, Tatiana, VIRGALA, Ivan et al.: ROBOTIC GRIPPER ACTUATED USING THE SHAPE MEMORY ALLOY ACTUATORS In: MM SCIENCE JOURNAL vol.2022, (2022) p.5539-5545 ISSN:1803-1269 eISSN:1805-0476 Doi:10.17973/MMSJ.2022_03_2022015 [WOS:000767352900001] [NEIMPORTOVANÉ V CREPČ]

ADE - Vedecké práce v zahraničných nekarentovaných časopisoch(4)

ADE002 [212637] **Simulation and analyzes of inverse kinematic model of humanoid robot hand** / Martin Varga, Filip Filakovský, Ivan Virgala - 2019.In: Technical Sciences and Technologies. - Černihiv (Ukrajina) : Chernihiv National University of Technology Roč. 17, č. 3 (2019), s. 117-121 [print]. - ISSN 2411-5363 Spôsob prístupu: <https://tst.stu.cn.ua/articles/1578582029235.pdf>. [VARGA, Martin (34%) - FILAKOVSKÝ, Filip (33%) - VIRGALA, Ivan (33%)]

Kvartil: neuvedené | Impakt faktor: neuvedené
Databázy: WOS: nie CCC: nie SCOPUS: nie

ADE003 [214377] **Simplification and verification of dynamic equations of movement of and autonomous underwater vehicle** / Martin Varga - 2019.In: Technical Sciences and Technologies. - Černihiv (Ukrajina) : Chernihiv National University of Technology Roč. 18, č. 4 (2019), s. 43-49 [print]. - ISSN 2411-5363 [VARGA, Martin (100%)]

Kvartil: neuvedené | Impakt faktor: neuvedené
Databázy: WOS: nie CCC: nie SCOPUS: nie

ADE004 [225330] **Design, manufacturing and problem analysis of an entirely FDM 3D printed linear pneumatic actuator** / Martin Varga, Filip Filakovský - 2020.In: Technical Sciences and Technologies. - Černihiv (Ukrajina) : Chernihiv National University of Technology Roč. 21, č. 3 (2020), s. 98-105 [print]. - ISSN 2411-5363 Spôsob prístupu: [https://doi.org/10.25140/2411-5363-2020-3\(21\)-98-105](https://doi.org/10.25140/2411-5363-2020-3(21)-98-105). [VARGA, Martin (95%) - FILAKOVSKÝ, Filip (5%)]

Kvartil: neuvedené | Impakt faktor: neuvedené
Databázy: WOS: nie CCC: nie SCOPUS: nie

ADE005 [227109] **Two link manipulator model using Controls Toolkit in MSC Adams with application**

for industry / Darina Hroncová ... [et. al.] - 2020.In: GRANT journal : European Grant Projects, Results, Research & Development, Science : Peer-Reviewed Scientific Journal. - Hradec Králové (Česko) : Magnanimitas akademické sdružení Roč. 9, č. 2 (2020), s. 95-99 [CD-ROM, online]. - ISSN 1805-0638 (online) Spôsob prístupu: <https://www.grantjournal.com/issue/0902/PDF/0902hroncova.pdf>.
[HRONCOVÁ, Darina (25%) - PRADA, Erik (25%) - KELEMEN, Michal (15%) - MIKOVÁ, Ľubica (15%) - VIRGALA, Ivan (15%) - VARGA, Martin (5%)]

Kvartil: neuvedené | Impakt faktor: neuvedené
Databázy: WOS: nie CCC: nie SCOPUS: nie

ADF - Vedecké práce v domácich nekarentovaných časopisoch(3)

ADF001 [210497] **Didactic model of controlled water tank system** / Ivan Virgala ... [et al.] - 2019.In: Acta Mechatronica. - Šemša (Slovensko) : 4S go, 2016 Roč. 4, č. 3 (2019), s. 1-5 [online]. - ISSN 2453-7306 (online)
[VIRGALA, Ivan (20%) - MIKOVÁ, Ľubica (20%) - PRADA, Erik (20%) - KELEMEN, Michal (18%) - HRONCOVÁ, Darina (20%) - VARGA, Martin (2%)]

Kvartil: neuvedené | Impakt faktor: neuvedené
Databázy: WOS: nie CCC: nie SCOPUS: nie

ADF002 [212460] **Experimental verification of object levitation by optical sensor** / Erik Prada, Ivan Virgala, Martin Varga - 2019.In: Acta Mechatronica. - Šemša (Slovensko) : 4S go, 2016 Roč. 4, č. 4 (2019), s. 5-10 [online]. - ISSN 2453-7306 (online) Spôsob prístupu: http://actamechatronica.eu/issues/2019/IV_2019_02_Prada_Virgala_Varga.pdf.
[PRADA, Erik (50%) - VIRGALA, Ivan (30%) - VARGA, Martin (20%)]

Kvartil: neuvedené | Impakt faktor: neuvedené
Databázy: WOS: nie CCC: nie SCOPUS: nie

ADF003 [217223] **Chimney Cleaning and Inspection Robot** / Peter Marcinko ... [et al.] - 2019.In: Acta Mechanica Slovaca : journal published by Faculty of Mechanical Engineering, the Technical University in Košice. - Košice (Slovensko) : Strojnícka fakulta Roč. 23, č. 3 (2019), s. 6-9 [print]. - ISSN 1335-2393 Spôsob prístupu: <https://www.actamechanica.sk/pdfs/ams/2019/03/01.pdf>.
[MARCINKO, Peter (16%) - VIRGALA, Ivan (16%) - MIKOVÁ, Ľubica (16%) - PRADA, Erik (16%) - KELEMENOVÁ, Tatiana (16%) - KELEMEN, Michal (16%) - VARGA, Martin (4%)]

Kvartil: neuvedené | Impakt faktor: neuvedené
Databázy: WOS: nie CCC: nie SCOPUS: nie

ADM - Vedecké práce v zahraničných časopisoch registrovaných v databázach Web of Science alebo SCOPUS(2)

ADM002 [222242] **Reconfigurable Wheel-Legged Robot** / Ivan Virgala ... [et al.] - 2020.In: MM Science Journal. - Prague (Česko) : MM Publishing Roč. 2020, č. June (2020), s. 3960-3965 [print, online]. - ISSN 1803-1269 Spôsob prístupu: https://doi.org/10.17973/MMSJ.2020_06_2020027.
[VIRGALA, Ivan (16%) - MIKOVÁ, Ľubica (16%) - KELEMENOVÁ, Tatiana (16%) - KELEMEN, Michal (16%) - PRADA, Erik (16%) - HRONCOVÁ, Darina (15%) - VARGA, Martin (5%)]

Kvartil: WOS:Q0,SCO:Q3 | Impakt faktor: neuvedené
Databázy: WOS: áno CCC: nie SCOPUS: áno

Ohlasy:

1. 2021 [01] MALAKOVA, Silvia, SIVAK, Samuel, HARACHOVA, Daniela: DESIGN OPTIMIZATION

OF THE GEARBOX TO ELIMINATE MALFUNCTIONS In: AD ALTA-JOURNAL OF INTERDISCIPLINARY RESEARCH vol.11, no.2 (2021) p.336-339 ISSN:1804-7890 [WOS:000753176300058] [NEIMPORTOVANÉ V CREPČ]

2. 2021 [01] MALAKOVA, Silvia, SIVAK, Samuel, HARACHOVA, Daniela: DESIGN OPTIMIZATION OF THE GEARBOX TO ELIMINATE MALFUNCTIONS In: AD ALTA-JOURNAL OF INTERDISCIPLINARY RESEARCH vol.11, no.2 (2021) p.336-339 ISSN:1804-7890 [WOS:000768946500058] [NEIMPORTOVANÉ V CREPČ]

ADM003 [300763] **Head on hall effect sensor arrangement for displacement measurement** / Michal Kelemen ... [et al.] - 2021.In: MM Science Journal. - Praha (Česko) : MM Publishing Roč. 2021, č. October (2021), 4757-4763 [print, online]. - ISSN 1803-1269 Spôsob prístupu: https://doi.org/10.17973/MMSJ.2021_10_2021026.

[KELEMEN, Michal (25%) - KELEMENOVÁ, Tatiana (30%) - VARGA, Martin (10%) - SINČÁK, Peter Ján (10%) - LEŠTACH, Lukáš (10%) - BAYMETOVA, Elena Sergeevna (5%) - KOROLEVA, Maria Ravilevna (5%) - CHERNOVA, Alena Alekseevna (5%)]

Kvartil: WOS:Q0,SCO:Q3 | Impakt faktor: neuvedené

Databázy: WOS: áno CCC: nie SCOPUS: áno

Ohlasy:

1. 2022 [01] KELEMENOVÁ, Tatiana, KELEMEN, Michal, VIRGALA, Ivan et al.: VERIFICATION OF THE TORQUE GAUGES In: MM SCIENCE JOURNAL vol.2022, (2022) p.5533-5538 ISSN:1803-1269 eISSN:1805-0476 Doi:10.17973/MMSJ.2022_03_2022014 [WOS:000767277400001] [NEIMPORTOVANÉ V CREPČ]
2. 2022 [01] KELEMEN, Michal, KELEMENOVÁ, Tatiana, VIRGALA, Ivan et al.: ROBOTIC GRIPPER ACTUATED USING THE SHAPE MEMORY ALLOY ACTUATORS In: MM SCIENCE JOURNAL vol.2022, (2022) p.5539-5545 ISSN:1803-1269 eISSN:1805-0476 Doi:10.17973/MMSJ.2022_03_2022015 [WOS:000767352900001] [NEIMPORTOVANÉ V CREPČ]

AEC - Vedecké práce v zahraničných recenzovaných vedeckých zborníkoch, monografiách(1)

AEC001 [149328] **Inverse Kinematic Model of Humanoid Robot Hand** / Ivan Virgala ... [et al.] - 2014.In: Applied Mechanics and Materials : Applied Mechanics and Mechatronics. - Switzerland : TTP, 2014 Vol. 611 (2014), p. 75-82. - ISBN 978-3-03835-189-4 - ISSN 1660-9336 [VIRGALA, Ivan (25%) - GMITERKO, Alexander (25%) - KELEMEN, Michal (25%) - MIKOVÁ, Ľubica (24%) - VARGA, Martin (1%)]

Kvartil: neuvedené | Impakt faktor: neuvedené

Databázy: WOS: nie CCC: nie SCOPUS: nie

Ohlasy:

1. 2019 [1] MO, An - ZHANG, Wenzeng A novel universal gripper based on meshed pin array In: International Journal of Advanced Robotic Systems Vol. 15, no. 2 (2019), art. no. 1729881419834781 ISSN: 1729-8814 DB: WOS

AFC - Publikované príspevky na zahraničných vedeckých konferenciách(3)

AFC005 [224950] **Two Link Manipulator using Control Toolkit in MSC Adams Software with Application for Industry** / Darina Hroncová ... [et al.] - 2020.In: MMK 2020 : Mezinárodní Masarykova konference pro doktorandy a mladé vědecké pracovníky 2020 : recenzovaný sborník příspěvků mezinárodní vědecké konference = International Masaryk Conference For Ph.D. Students and Young Researchers. -

Hradec Králové (Česko) : Magnanimitas akademické sdružení s. 1096-1105 [CD-ROM, online]. - ISBN 978-80-87952-33-7 Spôsob prístupu: https://www.vedeckekonference.cz/library/proceedings/mmk_2020.pdf.
[HRONCOVÁ, Darina (30%) - KELEMEN, Michal (17%) - PRADA, Erik (30%) - MIKOVÁ, Ľubica (15%) - VIRGALA, Ivan (6%) - VARGA, Martin (2%)]

Kvartil: neuvedené | Impakt faktor: neuvedené

Databázy: WOS: nie CCC: nie SCOPUS: nie

AFC006 [225898] **Locomotive, principally kinematic system of snakelike robot mathematical model with variable segment length** / Erik Prada ... [et al.] - 2020.In: Mechatronika 2020 : 19th International Conference on Mechatronics - Mechatronika (ME), Prague, Czech Republic, December 2-4, 2020. - Danvers (USA) : Institute of Electrical and Electronics Engineers s. [1-6] [print, online]. - ISBN 978-1-7281-5602-6

[PRADA, Erik (25%) - KELEMEN, Michal (16%) - GMITERKO, Alexander (1%) - VIRGALA, Ivan (16%) - MIKOVÁ, Ľubica (16%) - HRONCOVÁ, Darina (16%) - VARGA, Martin (5%) - SINČÁK, Peter Ján (5%)]

Kvartil: neuvedené | Impakt faktor: neuvedené

Databázy: WOS: nie CCC: nie SCOPUS: nie

AFC007 [300765] **Training stations with programmable logic controllers** / Michal Kelemen ... [et al.] - 2021.In: Technological Forum 2021 : 12th International technical conference : 30.6. - 02.07.2021. - Jaroměř (Česko) : Ing. Jan Kudláček s. 117-121 [print]. - ISBN 978-80-87583-33-3

[KELEMEN, Michal (10%) - KELEMENOVÁ, Tatiana (14%) - VIRGALA, Ivan (14%) - PRADA, Erik (14%) - MIKOVÁ, Ľubica (14%) - HRONCOVÁ, Darina (14%) - VARGA, Martin (10%) - SINČÁK, Peter Ján (10%)]

Kvartil: neuvedené | Impakt faktor: neuvedené

Databázy: WOS: nie CCC: nie SCOPUS: nie

AFD - Publikované príspevky na domácich vedeckých konferenciách(5)

AFD010 [154593] **Analyzing, Modeling and Simulation of Humanoid Robot Hand Motion** / Ivan Virgala ... [et al.] - 2014.In: Procedia Engineering : Modelling of Mechanical and Mechatronic Systems MMaMS 2014 : 25th-27th November 2014, High Tatras, Slovakia. Vol. 96 (2014), p. 489-499. - ISSN 1877-7058 Spôsob prístupu: <http://www.sciencedirect.com/science/journal/18777058/96>.

[VIRGALA, Ivan (45%) - KELEMEN, Michal (45%) - VARGA, Martin (5%) - KURYŁO, Piotr (5%)]

Kvartil: neuvedené | Impakt faktor: neuvedené

Databázy: WOS: nie CCC: nie SCOPUS: nie

Ohlasy:

1. 2015 [4] NAGY, Lajos Bristled micromachines In: Acta Mechanica Slovaca [online] Roč. 19, č. 2 (2015), s. 6-14 ISSN: 1335-2393
2. 2016 [3] DENNY, J. et al. Humanoid Robots – Past, Present and the Future In: European Journal of Advances in Engineering and Technology Vol. 3, no. 5 (2016), p. 8-15 ISSN: 2394-658X
3. 2017 [3] OKUBANJO, A. A. et al. Modeling of 2-DOF Robot Arm and Control In: Futo Journal Series Vol. 3, no. 2 (2017), p. 80-92 ISSN: 2467-8325
4. 2018 [3] LILLO, Lucía Mas et al. Control De La Mano Allegro Usando Smartphones In: Actas de las 39th Jornadas de Automática : Badajoz, 5-7 September, 2018 P. 340-348 ISBN: 978-84-09-04460-3
5. 2018 [1] WANG, Zhenzhou, ZHANG, Cunshan Three-Dimensional hand reconstruction by single-shot structured light line pattern In: IEEE Access Vol. 6 (2018), art. no. 8489862, p. 59881-59890

ISSN: 2169-3536 DB: Scopus

6. 2018 [01] WANG, Zhenzhou, ZHANG, Cunshan: The-Dimensional Hand Reconstruction by Single-Shot Structured Light Line Pattern In: IEEE ACCESS vol.6, (2018) p.59881-59890 ISSN:2169-3536 Doi:10.1109/ACCESS.2018.2875496 [WOS:000450206800001] [NEIMPORTOVANÉ V CREPČ]
7. 2018 [01] RATH, Asita Kumar, DAS, Harish Chandra, PARHI, Dayal R. et al.: Application of artificial neural network for control and navigation of humanoid robot In: JOURNAL OF MECHANICAL ENGINEERING AND SCIENCES vol.12, no.2 (2018) p.3529-3538 ISSN:2289-4659 eISSN:2231-8380 Doi:10.15282/jmes.12.2.2018.1.0313 [WOS:000437716900001] [NEIMPORTOVANÉ V CREPČ]
8. 2019 [3] PRATIWI, Heny Ispur, HANDOKO, Prio Aplikasi Arduino Uno Pada Modul Robot Manusia Sebagai Mediasi Pengajaran Desain, Narasi Dan Simulasi In: Widyakala Journal Vol. 6, no. 2 (2019), p. 150-156 ISSN: 2237-7313
9. 2019 [3] YILMAZ, Gülnur, HAMEŞ, Yakup, KAYA, Kemal A Review of Robotic Hand and Its Applications In: HORA 2019 : International Congress on HumanComputer Interaction, Optimization and Robotic Applications : Proceedings : Ürgüp, 5-7 July, 2019 P. 32-37 ISSN: 2618-6446 ISBN: 978-605-81988-2-1
10. 2019 [1] SAEED, M. T. et al. Comprehensive Bond Graph Modeling and Optimal Control of an Anthropomorphic Mechatronic Prosthetic Hand In: ICMA 2019 : Proceedings of 2019 IEEE International Conference on Mechatronics and Automation : Tianjin, 4-7 August, 2019 P. 2006-2011 ISBN: 978-172811698-3 DB: Scopus [WOS:000539085600351]
11. 2019 [3] KARTHIK, Mr.T. et al. Development of smart humanoid flexo grab In: International Journal of Applied Engineering Research Vol. 14, no. 11 (2019), p. 193-199 ISSN: 0973-4562
12. 2019 [3] KANNAN, Mr. V. et al. Development of smart humanoid flexo grab In: International Journal of Applied Engineering Research, IJAER Vol. 14, no. 11 (2019), p. 193-199 ISSN: 0973-4562
13. 2020 [1] YU, Fang et al. Evaluating the accuracy of hand models obtained from two 3D scanning techniques In: Scientific Reports Vol. 10, no. 1 (2020) ISSN: 2045-2322 DB: WOS [WOS:000549998900003]
14. 2020 [01] VIRGALA, Ivan, KELEMEN, Michal, BOZEK, Pavol et al.: Investigation of Snake Robot Locomotion Possibilities in a Pipe In: SYMMETRY-BASEL vol.12, no.6 (2020) eISSN:2073-8994 Doi:10.3390/sym12060939 [WOS:000550813800001] [NEIMPORTOVANÉ V CREPČ]
15. 2021 [01] SINCAK, Peter Jan, VIRGALA, Ivan, KELEMEN, Michal et al.: Chimney Sweeping Robot Based on a Pneumatic Actuator In: APPLIED SCIENCES-BASEL vol.11, no.11 (2021) eISSN:2076-3417 Doi:10.3390/app11114872 [WOS:000659634300001] [NEIMPORTOVANÉ V CREPČ]

AFD012 [214485] **Inverse kinematics and motion control of a humanoid** / Martin Varga, Ivan Virgala, Filip Filakovský - 2020.In: Novus Scientia 2020 : Zborník príspevkov z XVII. Medzinárodnej vedeckej konferencie doktorandov strojníckych fakúlt technických univerzít a vysokých škôl. - Košice (Slovensko) : Technická univerzita v Košiciach s. 243-248 [CD-ROM]. - ISBN 978-80-553-3500-1 [VARGA, Martin (60%) - VIRGALA, Ivan (30%) - FILAKOVSKÝ, Filip (10%)]

Kvartil: neuvedené | Impakt faktor: neuvedené
Databázy: WOS: nie CCC: nie SCOPUS: nie

AFD013 [215065] **Snímač naklonenia pre meranie naklonenia robota** / Michal Kelemen ... [et al.] - 2020.In: Automatizácia a riadenie v teórii a praxi 2020 : 14. ročník konferencie odborníkov z univerzít,

vysokých škôl a praxe. - Košice (Slovensko) : Technická univerzita v Košiciach s. 09-1-09-11 . - ISBN 978-80-553-3487-5

[KELEMEN, Michal (13%) - VIRGALA, Ivan (13%) - MIKOVÁ, Ľubica (13%) - PRADA, Erik (13%) - HRONCOVÁ, Darina (13%) - KELEMENOVÁ, Tatiana (13%) - PUŠKÁR, Michal (12%) - VARGA, Martin (10%)]

Kvartil: neuvedené | Impakt faktor: neuvedené

Databázy: WOS: nie CCC: nie SCOPUS: nie

AFD014 [215070] **Potrubný stroj pre čistenie a inšpekciu potrubia** / Ivan Virgala ... [et al.] - 2020.In: Automatizácia a riadenie v teórii a praxi 2020 : 14. ročník konferencie odborníkov z univerzít, vysokých škôl a praxe. - Košice (Slovensko) : Technická univerzita v Košiciach, 2020 s. 1-9 . - ISBN 978-80-553-3487-5 [VIRGALA, Ivan (13%) - MIKOVÁ, Ľubica (13%) - PRADA, Erik (13%) - HRONCOVÁ, Darina (13%) - KELEMENOVÁ, Tatiana (13%) - PUŠKÁR, Michal (12%) - KELEMEN, Michal (13%) - VARGA, Martin (10%)]

Kvartil: neuvedené | Impakt faktor: neuvedené

Databázy: WOS: nie CCC: nie SCOPUS: nie

AFD015 [229723] **A Portable BVM-based Emergency Mechanical Ventilator** / Jozef Živčák ... [et al.] - 2021.In: SAMI 2021 : IEEE 19th World Symposium on Applied Machine Intelligence and Informatics. - Danvers (USA) : Institute of Electrical and Electronics Engineers s. 229-234 [online, USB-key]. - ISBN 978-1-7281-8053-3 (online) Spôsob prístupu: <https://ieeexplore.ieee.org/document/9378620>. [ŽIVČÁK, Jozef (10%) - KELEMEN, Michal (10%) - VIRGALA, Ivan (10%) - MARCINKO, Peter (10%) - TULEJA, Peter (10%) - SUKOP, Marek (10%) - PRADA, Erik (10%) - VARGA, Martin (10%) - LIGUŠ, Ján (10%) - FILAKOVSKÝ, Filip (10%)]

Kvartil: neuvedené | Impakt faktor: neuvedené

Databázy: WOS: áno CCC: nie SCOPUS: áno

AGJ - Autorské osvedčenia, patenty, objavy(2)

AGJ001 [224544] **Skúšobné zariadenie na testovanie snímačov** prihláška úžitkového vzoru/ Tatiana Kelemenová ... [et al.] - Banská Bystrica : [s.n.] - 2020. - 8 s..

[KELEMENOVÁ, Tatiana (18%) - KELEMEN, Michal (18%) - VIRGALA, Ivan (18%) - PRADA, Erik (18%) - MIKOVÁ, Ľubica (18%) - VARGA, Martin (10%)]

Kvartil: neuvedené | Impakt faktor: neuvedené

Databázy: WOS: nie CCC: nie SCOPUS: nie

AGJ002 [224545] **Sklonný tribometer na meranie statického a dynamického koeficienta trenia** prihláška úžitkového vzoru/ Tatiana Kelemenová ... [et al.] - Banská Bystrica : [s.n.] - 2020. - 8 s.. Spôsob prístupu: <https://wbr.indprop.gov.sk/WebRegistre/UzitkovyVzor/Detail/50073-2020>.

[KELEMENOVÁ, Tatiana (18%) - KELEMEN, Michal (18%) - VIRGALA, Ivan (18%) - PRADA, Erik (18%) - MIKOVÁ, Ľubica (18%) - VARGA, Martin (10%)]

Kvartil: neuvedené | Impakt faktor: neuvedené

Databázy: WOS: nie CCC: nie SCOPUS: nie

V2 - Výstup publikačnej činnosti ako časť editovanej knihy alebo zborník - Vedecký(3)

V2001 [302118] **Linearizácia nelineárneho modelu vozidla** / Ľubica Miková, Ivan Virgala, Martin Varga - 2021.In: Mechatronika, Výrobná technika, Digitálny podnik: najnovšie úspechy, výzvy, trendy : Medzinárodná vedecká konferencia (online), Trnava 14.4.2021. - Ostrava (Česko) : ÁMOS - Vzdělávací agentura a nakladatelství s. 39-51 . - ISBN 978-80-87691-36-6

[MIKOVÁ, Ľubica (34%) - VIRGALA, Ivan (33%) - VARGA, Martin (33%) - VARGA, Martin (33%)]

Kvartil: neuvedené | Impakt faktor: neuvedené
Databázy: WOS: nie CCC: nie SCOPUS: nie

V2002 [303540] **Mathematical model of a pneumatic bellows actuator** / Martin Varga, Ivan Virgala, Michal Kelemen - 2022.In: Novus Scientia 2022. - Košice (Slovensko) : Technická univerzita v Košiciach s. 114-120 [online]. - ISBN 978-80-553-4085-2
[VARGA, Martin (50%) - VIRGALA, Ivan (25%) - KELEMEN, Michal (25%)]

Kvartil: neuvedené | Impakt faktor: neuvedené
Databázy: WOS: nie CCC: nie SCOPUS: nie

V2003 [304700] **Kinematic analysis of redundant robot** / Peter Ján Sinčák ... [et al.] - 2022.In: Novus Scientia 2022. - Košice (Slovensko) : Technická univerzita v Košiciach s. 224-229 [online]. - ISBN 978-80-553-4085-2 Spôsob prístupu: <https://www.sjf.tuke.sk/NovusScientia/Zborn%C3%ADk%20konferencie%20Novus%20Scientia%202022.pdf>.
[SINČÁK, Peter Ján (50%) - VIRGALA, Ivan (20%) - VARGA, Martin (25%) - KELEMEN, Michal (5%)]

Kvartil: neuvedené | Impakt faktor: neuvedené
Databázy: WOS: nie CCC: nie SCOPUS: nie

V3 - Výstup publikačnej činnosti z časopisu - Vedecký(4)

V3001 [302856] **Experimental vision system setup based on the serial configuration interface** / Martin Varga, Marek Vagaš - 2021.In: Acta Mechatronica. - Šemša (Slovensko) : 4S go, 2016 Roč. 6, č. 3 (2021), s. 41-44 [online]. - ISSN 2453-7306 (online) Spôsob prístupu: <https://doi.org/10.22306/am.v6i3.77>.
[VARGA, Martin (10%) - VAGAŠ, Marek (90%)]

Kvartil: neuvedené | Impakt faktor: neuvedené
Databázy: WOS: nie CCC: nie SCOPUS: nie

V3002 [303193] **A non-anthropomorphic bipedal walking robot with a vertically stabilized base** / Ivan Virgala ... [et al.] - 2022.In: Applied sciences. - Bazilej (Švajčiarsko) : Multidisciplinary Digital Publishing Institute Roč. 12, č. 9 (2022), s. [1-33] [online]. - ISSN 2076-3417 (online) Spôsob prístupu: <http://dx.doi.org/10.3390/app12094108>.
[VIRGALA, Ivan (11%) - MIKOVÁ, Ľubica (5%) - KELEMENOVÁ, Tatiana (44%) - VARGA, Martin (5%) - RÁKAY, Róbert (5%) - VAGAŠ, Marek (5%) - SEMJON, Ján (5%) - JÁNOŠ, Rudolf (5%) - SUKOP, Marek (5%) - MARCINKO, Peter (5%) - TULEJA, Peter (5%)]

Kvartil: WOS:Q2,SCO:Q2 | Impakt faktor: neuvedené
Databázy: WOS: áno CCC: áno SCOPUS: áno

V3003 [303194] **Robotic gripper actuated using the shape memory alloy actuators** / Michal Kelemen ... [et al.] - 2022.In: MM Science Journal. - Praha (Česko) : MM Publishing Roč. 2022 (2022), 5539-5545 [print, online]. - ISSN 1803-1269 Spôsob prístupu: http://dx.doi.org/10.17973/mmsj.2022_03_2022015.
[KELEMEN, Michal (15%) - KELEMENOVÁ, Tatiana (15%) - VIRGALA, Ivan (15%) - MIKOVÁ, Ľubica (15%) - PRADA, Erik (15%) - VARGA, Martin (10%) - SEMJON, Ján (5%) - SUKOP, Marek (5%) - JÁNOŠ, Rudolf (5%)]

Kvartil: WOS:Q0,SCO:Q3 | Impakt faktor: neuvedené
Databázy: WOS: áno CCC: nie SCOPUS: áno

V3004 [303195] **Verification of the torque gauges** / Tatiana Kelemenová ... [et al.] - 2022.In: MM Science Journal. - Praha (Česko) : MM Publishing Roč. 2022 (2022), s. 5533-5538 [print, online]. - ISSN 1803-1269

Spôsob prístupu: http://dx.doi.org/10.17973/mmsj.2022_03_2022014.

[KELEMENOVÁ, Tatiana (13%) - KELEMEN, Michal (13%) - VIRGALA, Ivan (13%) - MIKOVÁ, Ľubica (13%)
- PRADA, Erik (13%) - VARGA, Martin (10%) - SEMJON, Ján (5%) - SUKOP, Marek (5%) - JÁNOŠ, Rudolf
(5%) - TULEJA, Peter (5%) - MARCINKO, Peter (5%)]

Kvartil: WOS:Q0,SCO:Q3 | Impakt faktor: neuvedené

Databázy: WOS: áno CCC: nie SCOPUS: áno

Ing. Peter Ján Sinčák

Záznamy v kategóriách do 31.1.2022

Skupina B (do 31.1.2022) - Publikácie v karentovaných časopisoch alebo registrované vo WoS a Scopus (ADC, ADD, BDC, BDD, CDC, CDD, ADM, ADN, BDM, BDN)

Počet záznamov: 2

ADC - Vedecké práce v zahraničných karentovaných časopisoch (1)

ADM - Vedecké práce v zahraničných časopisoch registrovaných v databázach Web of Science alebo SCOPUS (1)

Skupina D (do 31.1.2022) - Ostatné publikácie (ACC, ACD, ADE, ADF, AEC, AED, AEG, AEH, AFA, AFB, AFC, AFD, AFE, AFF, AFG, AFH, AEM, AEN, BBA, BBB, BCK, BDA, BDB, BDE, BDF, BEE, BEF, BFA, BFB, CBA, CBB, CDE, CDF)

Počet záznamov: 5

ADE - Vedecké práce v zahraničných nekarentovaných časopisoch (1)

ADF - Vedecké práce v domácich nekarentovaných časopisoch (1)

AFC - Publikované príspevky na zahraničných vedeckých konferenciách (2)

AFD - Publikované príspevky na domácich vedeckých konferenciách (1)

Skupina Patenty (do 31.1.2022) - Patentové prihlášky, prihlášky úžitkových vzorov, prihlášky dizajnov, prihlášky ochranných známok,... (AGJ)

Počet záznamov: 1

AGJ - Autorské osvedčenia, patenty, objavy (1)

Záznamy v kategóriách od 1.2.2022

Skupina V - Vedecký výstup publikačnej činnosti (V1, V2, V3)

Počet záznamov: 1

V2 - Výstup publikačnej činnosti ako časť editovanej knihy alebo zborník - Vedecký (1)

Počet záznamov spolu: 9

Menný zoznam publikácií:

ADC - Vedecké práce v zahraničných karentovaných časopisoch(1)

ADC001 [300029] **Chimney sweeping robot based on a pneumatic actuator** / Peter Ján Sinčák ... [et al.] - 2021. In: Applied sciences. - Bazilej (Švajčiarsko) : Multidisciplinary Digital Publishing Institute Roč. 11, č. 11 (2021), s. [1-17] [online]. - ISSN 2076-3417 (online) Spôsob prístupu: <https://doi.org/10.3390/app11114872>.

[SINČÁK, Peter Ján (35%) - VIRGALA, Ivan (35%) - KELEMEN, Michal (10%) - PRADA, Erik (10%) - BOBOVSKÝ, Zdenko (5%) - KOT, Tomáš (5%)]

Kvartil: WOS:Q2,SCO:Q2 | Impakt faktor: 2.838

Databázy: WOS: áno CCC: áno SCOPUS: áno

Ohlasy:

1. 2021 [01] BOZEK, Pavol, KRENICKY, Tibor, NIKITIN, Yury: Editorial for Special Issue "Automation and Robotics: Latest Achievements, Challenges and Prospects" In: APPLIED SCIENCES-BASEL vol.11, no.24 (2021) eISSN:2076-3417 Doi:10.3390/app112412039 [WOS:000736325200001] [NEIMPORTOVANÉ V CREPČ]

ADE - Vedecké práce v zahraničných nekarentovaných časopisoch(1)

ADE001 [224070] **Programmable logic controller training stands for educational purposes** / Michal Kelemen, Peter Ján Sinčák - 2020.In: Technical Sciences and Technologies. - Černihiv (Ukrajina) : Chernihiv National University of Technology Roč. 21, č. 3 (2020), s. 274-280 [electronic]. - ISSN 2411-5363 Spôsob prístupu: [https://doi.org/10.25140/2411-5363-2020-3\(21\)-274-280](https://doi.org/10.25140/2411-5363-2020-3(21)-274-280). [KELEMEN, Michal (95%) - SINČÁK, Peter Ján (5%)]

Kvartil: neuvedené | Impakt faktor: neuvedené
Databázy: WOS: nie CCC: nie SCOPUS: nie

ADF - Vedecké práce v domácich nekarentovaných časopisoch(1)

ADF001 [224072] **Embedded Systems – Control of Power Subsystems** / Michal Kelemen ... [et al.] - 2020.In: Acta Mechatronica. - Šemša (Slovensko) : 4S go, 2016 Roč. 5, č. 2 (2020), s. 23-28 [online]. - ISSN 2453-7306 (online) Spôsob prístupu: <https://doi.org/10.22306/am.v5i2.64>. [KELEMEN, Michal (30%) - MIKOVÁ, Ľubica (30%) - HRONCOVÁ, Darina (30%) - FILAKOVSKÝ, Filip (5%) - SINČÁK, Peter Ján (5%)]

Kvartil: neuvedené | Impakt faktor: neuvedené
Databázy: WOS: nie CCC: nie SCOPUS: nie

ADM - Vedecké práce v zahraničných časopisoch registrovaných v databázach Web of Science alebo SCOPUS(1)

ADM001 [300763] **Head on hall effect sensor arrangement for displacement measurement** / Michal Kelemen ... [et al.] - 2021.In: MM Science Journal. - Praha (Česko) : MM Publishing Roč. 2021, č. October (2021), 4757-4763 [print, online]. - ISSN 1803-1269 Spôsob prístupu: https://doi.org/10.17973/MMSJ.2021_10_2021026. [KELEMEN, Michal (25%) - KELEMENOVÁ, Tatiana (30%) - VARGA, Martin (10%) - SINČÁK, Peter Ján (10%) - LEŠTACH, Lukáš (10%) - BAYMETOVA, Elena Sergeevna (5%) - KOROLEVA, Maria Ravilevna (5%) - CHERNOVA, Alena Alekseevna (5%)]

Kvartil: WOS:Q0,SCO:Q3 | Impakt faktor: neuvedené
Databázy: WOS: áno CCC: nie SCOPUS: áno

Ohlasy:

1. 2022 [01] KELEMENOVÁ, Tatiana, KELEMEN, Michal, VIRGALA, Ivan et al.: VERIFICATION OF THE TORQUE GAUGES In: MM SCIENCE JOURNAL vol.2022, (2022) p.5533-5538 ISSN:1803-1269 eISSN:1805-0476 Doi:10.17973/MMSJ.2022_03_2022014 [WOS:000767277400001] [NEIMPORTOVANÉ V CREPČ]
2. 2022 [01] KELEMEN, Michal, KELEMENOVÁ, Tatiana, VIRGALA, Ivan et al.: ROBOTIC GRIPPER ACTUATED USING THE SHAPE MEMORY ALLOY ACTUATORS In: MM SCIENCE JOURNAL vol.2022, (2022) p.5539-5545 ISSN:1803-1269 eISSN:1805-0476 Doi:10.17973/MMSJ.2022_03_2022015 [WOS:000767352900001] [NEIMPORTOVANÉ V CREPČ]

AFC - Publikované príspevky na zahraničných vedeckých konferenciách(2)

AFC001 [225898] **Locomotive, principally kinematic system of snakelike robot mathematical model with variable segment length** / Erik Prada ... [et al.] - 2020.In: Mechatronika 2020 : 19th International Conference on Mechatronics - Mechatronika (ME), Prague, Czech Republic, December 2-4, 2020. - Danvers (USA) : Institute of Electrical and Electronics Engineers s. [1-6] [print, online]. - ISBN 978-1-7281-5602-6

[PRADA, Erik (25%) - KELEMEN, Michal (16%) - GMITERKO, Alexander (1%) - VIRGALA, Ivan (16%) - MIKOVÁ, Ľubica (16%) - HRONCOVÁ, Darina (16%) - VARGA, Martin (5%) - SINČÁK, Peter Ján (5%)]

Kvartil: neuvedené | Impakt faktor: neuvedené
Databázy: WOS: nie CCC: nie SCOPUS: nie

AFC002 [300765] **Training stations with programmable logic controllers** / Michal Kelemen ... [et al.] - 2021.In: Technological Forum 2021 : 12th International technical conference : 30.6. - 02.07.2021. - Jaroměř (Česko) : Ing. Jan Kudláček s. 117-121 [print]. - ISBN 978-80-87583-33-3
[KELEMEN, Michal (10%) - KELEMENOVÁ, Tatiana (14%) - VIRGALA, Ivan (14%) - PRADA, Erik (14%) - MIKOVÁ, Ľubica (14%) - HRONCOVÁ, Darina (14%) - VARGA, Martin (10%) - SINČÁK, Peter Ján (10%)]

Kvartil: neuvedené | Impakt faktor: neuvedené
Databázy: WOS: nie CCC: nie SCOPUS: nie

AFD - Publikované príspevky na domácich vedeckých konferenciách(1)

AFD001 [230825] **The role of mechatronics within Industry 4.0** / Erik Prada ... [et al.] - 2021.In: Mechatronika, Výrobná technika, Digitálny podnik: najnovšie úspechy, výzvy, trendy : Medzinárodná vedecká konferencia (online), Trnava 14.4.2021. - Ostrava (Česko) : ÁMOS - Vzdělávací agentura a nakladatelství s. 111-119 . - ISBN 978-80-87691-36-6
[PRADA, Erik (40%) - FERENČÍK, Libor (5%) - HRONCOVÁ, Darina (30%) - SINČÁK, Peter Ján (25%)]

Kvartil: neuvedené | Impakt faktor: neuvedené
Databázy: WOS: nie CCC: nie SCOPUS: nie

AGJ - Autorské osvedčenia, patenty, objavy(1)

AGJ001 [177034] **Zotrvačný krokovací potrubný stroj na čistenie potrubia Patent/ Ivan Virgala ... [et al.] - Banská Bystrica : ÚPV SR - 2020. - 6 s.. Spôsob prístupu:
<https://wbr.indprop.gov.sk/WebRegistre/Patent/Detail/50077-2016>.
[VIRGALA, Ivan (25%) - KELEMEN, Michal (20%) - SINČÁK, Peter Ján (20%) - MIKOVÁ, Ľubica (10%) - LIPTÁK, Tomáš (10%) - KELEMENOVÁ, Tatiana (5%) - JÁNOŠ, Rudolf (10%)]**

Kvartil: neuvedené | Impakt faktor: neuvedené
Databázy: WOS: nie CCC: nie SCOPUS: nie

V2 - Výstup publikačnej činnosti ako časť editovanej knihy alebo zborník - Vedecký(1)

V2001 [304700] **Kinematic analysis of redundant robot** / Peter Ján Sinčák ... [et al.] - 2022.In: Novus Scientia 2022. - Košice (Slovensko) : Technická univerzita v Košiciach s. 224-229 [online]. - ISBN 978-80-553-4085-2 Spôsob prístupu:
<https://www.sjf.tuke.sk/NovusScientia/Zborn%C3%ADk%20konferencie%20Novus%20Scientia%202022.pdf>.
[SINČÁK, Peter Ján (50%) - VIRGALA, Ivan (20%) - VARGA, Martin (25%) - KELEMEN, Michal (5%)]

Kvartil: neuvedené | Impakt faktor: neuvedené
Databázy: WOS: nie CCC: nie SCOPUS: nie

Ing. Tomáš Merva

Záznamy v kategóriách do 31.1.2022

Skupina D (do 31.1.2022) - Ostatné publikácie (ACC, ACD, ADE, ADF, AEC, AED, AEG, AEH, AFA, AFB, AFC, AFD, AFE, AFF, AFG, AFH, AEM, AEN, BBA, BBB, BCK, BDA, BDB, BDE, BDF, BEE, BEF, BFA, BFB, CBA, CBB, CDE, CDF)

Počet záznamov: 1

AFC - Publikované príspevky na zahraničných vedeckých konferenciách (1)

Záznamy v kategóriách od 1.2.2022

Skupina V - Vedecký výstup publikačnej činnosti (V1, V2, V3)

Počet záznamov: 1

V2 - Výstup publikačnej činnosti ako časť editovanej knihy alebo zborník - Vedecký (1)

Počet záznamov spolu: 2

Menný zoznam publikácií:

AFC - Publikované príspevky na zahraničných vedeckých konferenciách(1)

AFC001 [232006] **Cyclic Tester of Battery Cells for Electric Vehicles** / Juraj Biľanský ... [et al.] - 2021.In: 2021 IEEE International Workshop of Electronics, Control, Measurement, Signals and their application to Mechatronics. - New York (USA) : Institute of Electrical and Electronics Engineers s. 30-37 [online]. - ISBN 978-1-5386-1796-0 Spôsob prístupu:
<https://doi.org/10.1109/ECMSM51310.2021.9468858>.

[BIĽANSKÝ, Juraj (20%) - MERVA, Tomáš (20%) - IVAN, Jozef (20%) - MARCINEK, Adrián (20%) - LACKO, Milan (20%)]

Kvartil: neuvedené | Impakt faktor: neuvedené

Databázy: WOS: nie CCC: nie SCOPUS: nie

V2 - Výstup publikačnej činnosti ako časť editovanej knihy alebo zborník - Vedecký(1)

V2001 [304699] **Soft Actor-Critic in robotic arm position control within ROS** / Tomáš Merva, Ivan Virgala, Peter Girovský - 2022.In: Novus Scientia 2022. - Košice (Slovensko) : Technická univerzita v Košiciach s. 128-133 [online]. - ISBN 978-80-553-4085-2

[MERVA, Tomáš (50%) - VIRGALA, Ivan (25%) - GIROVSKÝ, Peter (25%)]

Kvartil: neuvedené | Impakt faktor: neuvedené

Databázy: WOS: nie CCC: nie SCOPUS: nie