

Vrijeme izvoza: 19.03.2024. 03:06:16

Repozitorij: repozitorij.fer.unizg.hr

Ukupan broj zapisa na URL-u: 78

Broj izvezenih zapisa: 78

Naslov	URL	Autori	Naslov izvornika
Navigacija i adaptivno upravljanje pomoćnih robota metodama zasnovanim na podacima		Borković, Goran	
Complete coverage of large seabed areas using sonar data-based path planning for an autonomous marine vehicle		Kapetanović, Nadir	
A hyper-heuristic approach to achieving long-term autonomy in a heterogeneous swarm of marine robots		Babić, Anja	
Praćenje objekata metodom globalnih najbližih susjeda		Možnik, Dorian	
Human action and motion prediction in industrial human-robot shared environments using probabilistic decision-making methods		Petković, Tomislav	
Izrada grafičkog sučelja za upravljanje bespilotnom ronilicom		Mahović, Borna	
Navigacija broda s izbjegavanjem prepreka		Maznik, Mislav	
Segmentacija oblaka točaka iz LIDAR-a		Malobabić, Andro	
Generiranje i prikaz modela morskog dna fuzijom telemetrijskih podataka sa podacima višezrakastog sonara		Pržić, Luka	
Detekcija pomorskih markera korištenjem kamera		Magdalenić, Maja	
Podvodna lokalizacija korištenjem sonarske detekcije prostornih značajki		Fijan, Nikola Filip	
Pozicioniranje bespilotne ronilice u odnosu na mrežu kaveza u ribogojilištu		Fabijanić, Matej	
Prepoznavanje značajki ronioca u sonarskoj slici		Čićin-Šain, Zdravko	
Planiranje misije autonomnog plovila		Gregorić, Luka	
Dizajn kompaktnog akustičkog predajnika u svrhu podvodne lokalizacije		Fijan, Nikola Filip	
Programska podrška za ronilačko računalo zasnovano na operacijskom sustavu Linux		Borčić, Fran	

Analiza sustava ulančane akustičke lokalizacije	Rogić, Frane	
Optimizacija karata i trajektorija u SLAM-u pomoću grafova poza	Jambrečić, Ivona	
Control of autonomous surface marine vessels for underwater vehicle localization using single range acoustic measurements	Mandić, Filip	
Izrada grafičkog sučelja za upravljanje formacijom bespilotnih plovnih platformi	Starčević, Jerko	
Aplikacija za daljinsko upravljanje površinskim vozilom	Čićin-Šain, Zdravko	
Detekcija podvodnog kabela korištenjem linijskog lasera	Matušan, Antonio	
Kontrola slanja akustičkih poruka	Ucović, Ivan	
On-line detekcija horizonta i adaptivno određivanje regije interesa u slici u svrhu kooperativnog upravljanja pomorskim robotima	Cej Gagović, Ana	
Upravljanje dubinom umjetnih školjki	Vidović, Kristijan	
Integracija laboratorijskog sustava za pozicioniranje plovila	Jakovčev, Donat	
Trilateracija korištenjem akustičkih modema	Budim, Ivan	
Automatizacija filtra komine u procesu proizvodnje piva	Đurić, Ivan	
Guidance and control of autonomous underwater agents with acoustically aided navigation	Nađ, Đula	
Obrada slike u svrhu međusobne lokalizacije dvaju robota	Družetić, Nina	
Određivanje veličine ribe iz slike	Rukavina, Ana-Marija	
Decentralizirana metoda za planiranje razmjene energije u multi - robotskom sustavu	Boljunčić, Sara	
Implementacija i evaluacija estimatora stanja za multirotorske letjelice temeljenog na unaprijeđenom modelu akcelerometra	Serdar, Tin	
Mapiranje dvodimenzionalnog prostora analizom gibanja grupe agenata	Vukadinović, Borna	
Model agenta zasnovan na stohastičkom hibridnom automatu	Kolarić, Patrik	
Implementacija turbineske regulacije na NI cRIO platformi	Mohor, Tin	
Integracija Benthos ronilice i sustava za pozicioniranje	Tolić, Jerko	
Prepoznavanje poze ronioca putem tjelesne mreže inercijskih senzora	Tovarović, Tea	
Detekcija anomalija u stanjima ronioca	Fodor, Karlo	

Eksperimentalni postav za mjerjenje visine iskakanja objekta iz vode		Spahija, Bojan	
Implementacija modela elektrane na NI PXI platformi		Galešić, Ivan	
Izrada grafičkog sučelja za daljinski upravljanu ronilicu radne klase		Dasović, Dino	
Mobilna aplikacija za prostornu navigaciju putem zvuka		Kurečki, Dario	
Modelsко prediktivno upravljanje autonomnim plovilom		Fudurić, Zvonimir	
Obrada slike na ugradbenom sustavu u svrhu analize zamućenosti vode		Cej Gagović, Ana	
Upravljanje formacijom autonomnih bespilotnih plovnih platformi		Lončar, Ivan	
Testiranje i proširenje simulatora višeagentskih heterogenih robotskih sustava		Zrnec, Anja	
Utjecaj kašnjenja na algoritam virtualnog cilja		Kovač, Patrik	
Modeliranje sustava koji iskače iz vode pod utjecajem uzgona		Jakovčev, Donat	
Detekcija zatvaranja petlje u SLAM-u temeljenom na podvodnim vizualnim podacima		Bibulić, Aleksandar	
Obrada sonarske slike u svrhu detekcije šake ronioca		Guštin, Franka	
Optimalna i fleksibilna alokacija propulzije za holonomsku površinsku platformu		Vončina, Fran	
Razvoj podvodnog sustava s promjenjivim uzgonom		Sokolić, Andrej	
Sučelje za interakciju ronioca s autonomnom ronilicom		Kanski, Boris	
Uočavanje i izlučivanje dinamičkih objekata stereovizijskim sustavom i radarima na vozilu		Obrvan, Marko	
Decentralizirano upravljanje heterogenim robotskim sustavom		Arbanas, Barbara	
Matematički model multirotorske letjelice upravljane promjenom centra mase		Prkut, Nikola	
Modeliranje i stabilizacija dvostrukog obrnutog njihala		Vujević, Rafaela	
Modelsко prediktivno upravljanje plovnom platformom		Lenkić, Mate	
Planarno vođenje daljinski upravljanog vozila sa zvukom iz više virtualnih izvora koji predstavljaju cilj i prepreke		Kovčo, Tomislav	
Planiranje polinomske trajektorije bespilotne letjelice u složenim 3D prostorima		Ivanović, Antun	
Primjena adaptivne Hsia metode na stabilizaciju bespilotne letjelice u vjetrovitim uvjetima		Car, Marko	
Protokol za uspostavu povjerenja u multi-agentskim sustavima temeljeno na binarnom konsenzusu		Norac - Kljajo, Marta	

Upravljanje malom ronilicom iz Matlab/Simulink-a korištenjem ROS-a	Pavlović, Petar	
Identifikacija prijenosne funkcije čovjeka (operatera) na vizualnu i zvukovnu pobudu	Omerović, Anela	
Autonomizacija ronilice malih dimenzija	Ladan, Ivan	
Planiranje povratne putanje autonomne platforme temeljem poznate mape okoline	Zrinušić, Ivana	
Podvodna navigacija korštenjem jednostrukog mjerena udaljenosti	Mandić, Filip	
Razvoj ronilačkog računala	Dagostin, Paolo	
Analiza kontinuiranih i diskretnih upravljačkih algoritama za plovila	Tovarović, Tea	
Analiza stabilnost sustava sa čovjekom u petlji	Tolić, Jerko	
Interpretacija ronilačkog znakovnog jezika u okruženju s poremećajima	Galešić, Ivan	
Prepoznavanje ruke u sonarskoj slici	Mohor, Tin	
ROS aplikacija za podešavanje regulatora	Lončar, Ivan	
Simulacija podvodnih vozila u Gazebo+ROS simulatoru	Fodor, Karlo	
Upravljanje modelom tankera	Dasović, Dino	
Primjena adaptivnih neizrazitih algoritama u turbinskoj regulaciji hidroelektrana	Mišković, Ivan	
3D Line Following for Unmanned Underwater Vehicles	Mišković, Nikola; Nađ, Đula; Vukić, Zoran	