https://repozitorij.fer.unizg.hr/user/profile/mbz/362730

Vrijeme izvoza: 29.03.2024. 01:21:18
Repozitorij: repozitorij.fer.unizg.hr
Ukupan broj zapisa na URL-u: 51
Broj izvezenih zapisa: 51

Naslov	URL	Autori	Naslov izvornika
Rekonstrukcija oblika organa iz para rendgenskih slika korištenjem neuronskih mreža		Sekula, Dominik	
Sinteza novih pogleda na predmet iz dvodimenzionalnih slika korištenjem neuronskih mreža		Hrastnik, Iva	
3D ispis robotskom rukom		Karniš, Luka	
Autonomni robotski sustav za izvanzemaljsku poljoprivredu		Božić, Filip	
Detekcija hvatanja objekta temeljena na umjetnoj inteligenciji		Jurković, Marin	
Modelsko prediktivno upravljanje zračnim manipulatorom		Pliskovac, Lovro	
Sustav za automatsku detekciju oštećenja na infrastrukturi		Katanec, Andro	
Sustav za održavanje otopine za navodnjavanje		Drmić, Jakov	
Upravljanje admitancijom zračnog manipulatora za potrebe fizičke interakcije s okolinom		Vuić, Adam	
Razvoj algoritma upravljanja za hvataljku s gradiometrom		Periš, Stela	
Usporedba metoda za mjerenje razlika između skupova vizualnih podataka u kontekstu primjene u robotici		Grozdek, Antun	
Oponašanje pokreta ruku operatera za potrebe antropomorfne robotske manipulacije		Marić, Luka	
Upravljanje robotom vodičem u poznatom prostoru		Švaga, Emil	
Izbjegavanje prepreka korištenjem algoritma potencijalnih polja dobivenih iz slike stereo kamere		Šimag, Domagoj	
Prihvat i odlaganje objekta mobilnim robotom korištenjem vizualne povratne veze		Čargonja, Neven	
Izbjegavanje prepreka korištenjem algoritma potencijalnih polja dobivenih iz očitanja 3D lasera		Leibner, Erik	
Planiranje trajektorije za presretanje objekta u 3D prostoru		Španić, Matea	

Planiranje i izvođenje putanje mobilnog robota na temelju zadanog cilja i informacija s 3D kamere i laserskog senzora		Vuksanović, Filip	
Algoritam precizne lokalizacije robotske ruke pomoću kamere		Tabak, Jelena	
Algoritam slijeđenje zasnovan na informacijama s 3D kamere i laserskog senzora		Marjanović, Zvonimir	
Analiza ponašanja djeteta tijekom slobodne igre korištenjem dubokih neuronskih mreža		Džida, Martin	
Detekcija ljudi u nadgledanom prostoru pomoću RGB-D senzora Kinect		Andrić, Jure	
Detekcija prisutnosti ljudi i lokalizacija po zonama interesa okolnog prostora pomoću RGB-D senzora Kinect		Topol, Fran	
NAO robot kao nadziratelj rehabilitacijskih vježbi nakon lomova šake		Čelan, Bruno	
NAO robot kao voditelj rehabilitacijskih vježbi nakon lomova šake		Matić, Dora	
Prepoznavanje i reakcija NAO robota na emocionalno stanje ljutnje i sreće osobe pomoću obrade audio-vizualnih ulaznih signala		Raić, Nika	
Upravljanje formacijom pokretnih agenata temeljeno na konsenzus algoritmu		Peti, Marijana	
Robot-assisted autism spectrum disorder diagnostics using partially observable Markov decision processes		Petric, Frano	
Analiza energetske održivosti heterogenog podvodnog robotskog sustava		Petrović, Tamara	
Analiza utjecaja i adaptacija komunikacijskog perioda algoritma povjerenja		Pogačić, Kata	
Izvedba manipulacijskih zadataka robota primjenom strojnog učenja		Križmančić, Marko	
Korisničko sučelje za praćenje statusa podvodnog robotskog sustava		Gaćina, Marija	
Programsko sučelje za daljinsko upravljanje robotom putem mobilne aplikacije		Turković, Krešimir	
Python modul za parsiranje POMDPX datoteka i upravljanje POMDP-om		Slošić, Vladimir	
Validacija klasifikatora govora predškolske djece u kontekstu dijagnostike autizma		Bejić, Ivan	
Adaptacija Čapekove drame R.U.R. za izvedbu s NAO robotima		Bosanac, Đorđe	
Integracija modula za prepoznavanje riječi hrvatskog jezika na NAO robota		Barišić, Josip	
Integracija modula za pretvorbu teksta u govor na hrvatskom jeziku na NAO robota		Vrbanec, Brigita	
Hodanje robota NAO niz stepenice		Vatavuk, Ivo	

Hodanje robota NAO po stepenicama		Kićinbaći, Luka	
Unaprijeđenje modula za klasifikaciju vokalizacije		Kokot, Mirko	
Adaptacija parametara hoda NAO robota u različitim situacijama		Juršević, Vedran	
Praćenje gesti korištenjem skrivenih Markovljevih modela		Živković, Vice	
Mapiranje i lokalizacija NAO robota u prostoru pomoću RGB-D senzora		Presečan, Mihael	
Detekcija i praćenje osoba korištenjem Nao robota		Zglav, Ante	
Hodanje robota NAO po stepenicama		Čavlek, Ivan	
Interakcija humanoidnog robota NAO s ljudima: upoznavanje i jednostavan dijalog		Brijačak, Inka	
Određivanje usmjerenosti pogleda korištenjem NAO robota		Galjer, Mirna	
Razvoj vještina demonstracije gesti za humanoidni robot NAO		Malovan, Luka	
Realizacija - Igre s mjehurićima od sapunice - uz pomoć robota NAO		Kužet, Barbara	
Realizacija funkcije čitanja za robota NAO pomoću programa Tesseract		Bektešević, Emil	