

Vrijeme izvoza: 16.04.2024. 17:58:21

Repozitorij: repozitorij.fer.unizg.hr

Ukupan broj zapisa na URL-u: 18

Broj izvezenih zapisa: 18

Naslov	URL	Autori	Naslov izvornika
Primjena 3D laserskog senzora za rekonstrukciju značajki stambenih zgrada		Batoš, Matko	
Izvođenje kompleksnih manevara s bespilotnom letjelicom		Grujić, Bruno	
Bespilotna letjelica s promjenjivim metodama upravljanja nagiba		Žmavc, Hrvoje	
Implementacija bloka samoučećeg neizrazitog algoritma za Matlab		Piskač, Marin	
Izrada web sučelja za upravljanje mobilnim robotom		Jutriša, Iva	
Algoritam precizne lokalizacije robotske ruke pomoću kamere		Tabak, Jelena	
Demonstracija operacije premještanja s troosnim kartezijskim robotom		Odak, Ivan	
Konstrukcija i izrada manipulatora za inspekciju pričvršćenog na bespilotnoj letjelici		Kunštek, Matija	
Planiranje i izvođenje putanje mobilnog robota na temelju zadanog cilja i promatranja okoline 3D kamerom i laserskim skenerom		Jerković, Nikola	
Planiranje trajektorije bespilotne letjelice pogodne za izođenje akrobatskih manevara		Pavlak, Ivan	
Planiranje trajektorije bespilotne letjelice za okolinu s prostornim ograničenjima		Zglavnik, Dominik	
Planiranje trajektorije manipulatora na letećoj bazi s neholonomskim ograničenjima		Bradarić, Filip	
Povezivanje grafičkog sučelja za upravljanje bespilotnom letjelicom s ROS okruženjem		Bralić, Ivan	
Analiza utjecaja opservacijske funkcije na konvergenciju konsenzus protokola po povjerenju		Landeka, Mate	
Planiranje trajektorije bespilotne letjelice optimiranjem vremena i viših derivacija		Marković, Petar	
Generiranje putanje bespilotne letjelice za izbjegavanje prepreka u dinamički promjenjivim prostorima		Jularić, Matej	
Programsko sučelje za daljinsko upravljanje robotom putem mobilne aplikacije		Turković, Krešimir	
Primjena adaptivne Hsia metode na stabilizaciju bespilotne letjelice u vjetrovitim uvjetima		Car, Marko	