

Vrijeme izvoza: 19.04.2024. 17:18:08

Repozitorij: repozitorij.fer.unizg.hr

Ukupan broj zapisa na URL-u: 25

Broj izvezenih zapisa: 25

Naslov	URL	Autori	Naslov izvornika
Semantička segmentacija za autonomnu navigaciju		Krapinec, Leon	
Precizna detekcija prometnih čunjeva laserskim senzorom udaljenosti na stazama za utrku automobila		Vinković, Ante	
Simulacija robotskog manipulatora u MuJoCo simulatoru		Jurić, Marko	
Autonomous agent localization in dynamic scenarios based on visual sensor data fusion		Popović, Goran	
Analiza kvalitete kalibracije perspektivne kamere s distorzijom leće		Krkobabić, Saša	
Algoritmi za detekciju i uparivanje značajki		Idžojić, Iva	
Trodimenzionalna rekonstrukcija prostora laserskim senzorom udaljenosti		Žagar, Niko Pave	
Stereo vizualno upravljanje mobilnim robotom		Car, Ena	
Višesenzorska izgradnja karte i lokalizacija korištenjem 3D laserskog senzora i stereokamere		Vučić, Filip	
Estimacija trajektorije mobilnoga robota zasnovana na optimizaciji na grafu		Kendeš, Filip	
Stereo vizualna lokalizacija mete u 3D prostoru		Stracenski, Danijel	
Upravljanje mobilnim robotom pomoću Microsoft HoloLens naočala za proširenu stvarnost		Gracin, Renato	
Potpuno prekrivanje prostora s autonomnom robot kosilicom		Šaban, Nikola	
Simulacija urbane okoline za testiranje algoritama percepcije autonomnih vozila		Kostelac, Luka	
Rekonstrukcija okoline zasnovana na slikama stereo kamere		Pavičić, Pavle	
Lokalizacija zasnovana na sustavu vizualnih markera		Martić, Marija	
Automatska detekcija područja smanjene mogućnosti kretanja svesmjerne platforme Andymark		Mustapić, Nives	
Vizualno slijeđenje mobilnim robotom s diferencijalnim pogonom		Kuvačić, Dario	
Autonomna navigacija mobilnoga robota zasnovana na neuronskim mrežama		Vrljičak, Stjepan	

Izgradnja karte mobilnim robotom Turtlebot rotirajućim laserskim senzorom udaljenosti		Liović, Karlo	
Izgradnja kratkoročne karte leddar sensorima za autonomno parkiranje vozila		Kotarski, Dominik	
Lokalizacija i navigacija mobilnog robota Turtlebot pomoću rotirajućeg laserskog senzora udaljenosti		Prusac, Viktor	
Upravljanje mobilnim robotima pomoću holograma naočala za proširenu stvarnost		Filipović, Branimir	
Istodobna lokalizacija i izgradnja karte prostora zasnovana na računalno projektiranom tlocrtu kao početnoj informaciji		Popović, Goran	
Upravljanje konvojem autonomnih mobilnih platformi		Popović, Goran	