

Time of export: 01.04.2025. 05:28:11

Repository: repozitorij.fer.unizg.hr

Number of records on this URL: 95

Records exported: 95

<b>Title</b>	<b>URL</b>	<b>Authors</b>	<b>Host item title</b>
Podvodna lokalizacija u eksperimentalnom bazenu korištenjem kamera		Weber, Antun	
Analiza performansi algoritma za izbjegavanja sudara na moru temeljenog na COLREG-u		Stojanović, Petar	
A Database of Underwater Radiated Noise from Small Vessels in the Coastal Area		Shipton, Mark; Obradović, Juraj; Ferreira, Fausto; Mišković, Nikola; Bulat, Tomislav; Cukrov, Neven; Diamant, Roe	
SeaTechHub: Croatia-Cyprus Excellence Hub on Eco-Innovative Technologies for Healthy and Productive Seas		Arbanas Ferreira, Barbara; Miskovic, Nikola; Loizidou, Marina; Bosnic, Mateo Ante; Bujas Rupic, Ivana; Cizmek, Hrvoje; Foka, Anna; Hadjigeorgiou, Demetris; Ioannou, Nicolas; Ivanac, Mateo; Josephides, Marios; Madunic, Josip; Orthodoxou, Demetra; Slamic, Damir; Smagas, Konstantinos; Kyriakides, Ioannis	
Minimiziranje greške lokalizacije u bazenu pozicioniranjem usmjerenih akustičkih senzora		Fajtović, Denis	
Modeliranje LiDAR senzora u simulaciji uz primjenu na segmentaciju točke oblaka		Grašo, Lovre	
Analiza značajki glasanja dupina korištenjem toplinske karte		Jerinić, Jurica	
Detekcija i klasifikacija objekata na moru korištenjem neuronskih mreža		Fabijanić, Matej	
Izrada upravljačke elektronike autonomnog brodića i minimiziranje komunikacije latencije		Borzić, Nikola	
Lokalizacija i upravljanje jatom autonomnih brodića		Dubinović, Dino	

Modelski informirano globalno planiranje putanje i upravljanje autonomnoga plovila		Krizman, Enio	
SOUND: A swarm of low-cost floaters for sustainable fishing		Babić, Anja; Oreč, Martin; Mišković, Nikola; Diamant, Roe	
Detekcija registracijske oznake plovila korištenjem monokularne kamere		Magdalenić, Maja	
Design and development of a low-cost floater for sustainable fishing		Babić, Anja; Oreč, Martin; Mišković, Nikola; Dahan, Shlomi; Vonić, Marijan; Sidoropoulos, Iwan; Cukrov, Neven; Diamant, Roe	
Daljinsko upravljanje bespilotnom ronilicom spojenom na autonomni katamaran		Vuković, Jura	
MASK - increasing sea knowledge awareness among high school students using marine robots		Ferreira, Fausto; Nađ, Đula; Jaguš, Tomislav; Mišković, Nikola; Maurelli, Francesco; Blažina, Antonio; Maglić, Lovro	
Navigacija i adaptivno upravljanje pomoskih 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		Čičin-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		Čičin-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 multitrotorske letjelice temeljenog na unaprijedom modelu akcelerometra		Serdar, Tin	
Mapiranje dvodimenzionalnog prostora analizom gibanja grupe agenata		Vukadinović, Borna	
Model agenta zasnovan na stohastičkom hibridnom automatu		Kolarić, Patrik	
Implementacija turbinske 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 mjerenje visine iskakanja objekta iz vode		Spahija, Bojan	

Implementacija modela elektrane na NI PXI platformi		Galešić, Ivan	
Izrada grafičkog sučelja za daljinski upravljaju ronilicu radne klase		Dasović, Dino	
Mobilna aplikacija za prostornu navigaciju putem zvuka		Kurečki, Dario	
Modelsko 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	
Modelsko prediktivno upravljanje plovnom platformom		Lenkić, Mate	
Planarno vođenje daljinski upravljano 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 korištenjem jednostrukog mjerenja 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	
Primjena vlastitih oscilacija u vođenju i upravljanju plovilima		Mišković, Nikola	
3D Line Following for Unmanned Underwater Vehicles		Mišković, Nikola; Nađ, Đula; Vukić, Zoran	