

Time of export: 23.01.2021. 11:59:11

Repository: repozitorij.fer.unizg.hr

Number of records on this URL: 31

Records exported: 31

<b>Title</b>	<b>URL</b>	<b>Authors</b>	<b>Host item title</b>
Planiranje i slijeđenje putanje mobilnog robota uz zadržavanje konstantne udaljenosti od vođene osobe	<a href="https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:522350">https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:522350</a>	Papak, Jurica	
Prilagodba elastičnosti grafa poza prema nesigurnosti podudaranja skena	<a href="https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:549816">https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:549816</a>	Buterin, Ivan	
Sustav za interaktivnu lokalizaciju i izradu karti iz podataka prikupljenih laserskim senzorom	<a href="https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:735331">https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:735331</a>	Milijaš, Robert	
Upravljanje brzinom mobilne platforme vođiča uz ograničenje ubrzanja i izbjegavanje trzaja	<a href="https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:150735">https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:150735</a>	Kozlik, Filip	
Adaptacija Čapekove drame R.U.R. za izvedbu s NAO robotima	<a href="https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:801808">https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:801808</a>	Bosanac, Đorđe	
Vjerojatnosna funkcija distribucije agenata uvjetovana okolinom	<a href="https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:082953">https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:082953</a>	Škegro, Albert	
Implementacija i evaluacija algoritma čistog slijeđenja i Stanley algoritma kao zasebnih ROS paketa	<a href="https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:729329">https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:729329</a>	Ivkić, Dajana	
Utjecaj parametara agenta s dva diskretna stanja na agregaciju jata	<a href="https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:957148">https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:957148</a>	Jambrečić, Ivona	
Implementacija modela gibanja pčele u ASSISI-playground simulatoru	<a href="https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:328215">https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:328215</a>	Ljubić, Dario	
Unaprijeđenje modula za klasifikaciju vokalizacije	<a href="https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:925834">https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:925834</a>	Kokot, Mirko	
Adaptacija parametara hoda NAO robota u različitim situacijama	<a href="https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:688148">https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:688148</a>	Juršević, Vedran	
Utjecaj modela gibanja pčele na kolektivno ponašanje grupe	<a href="https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:078574">https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:078574</a>	Petković, Tomislav	
Implementacija modela Skilled LGV1000 vozila u Gazebo simulatoru	<a href="https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:544362">https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:544362</a>	Rezo, Ivan	

Koordinacija vozila primjenom ORCA metode	<a href="https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:690442">https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:690442</a>	Bedeković, Matija	
Praćenje gesti korištenjem skrivenih Markovljevih modela	<a href="https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:768737">https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:768737</a>	Živković, Vice	
Razvoj demo aplikacije za troosni Kartezijski robot Schneider Electric	<a href="https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:510308">https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:510308</a>	Kulaš, Matko	
Upravljanje troosnim kartezijskim robotom Schneider Electric pomoću PLC-a Modicon M238	<a href="https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:709715">https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:709715</a>	Burčul, Domagoj	
Validacija algoritma izgradnje karte prostora korištenjem sustava Optitrack	<a href="https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:085498">https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:085498</a>	Ivanov, Lovro	
Mapiranje i lokalizacija NAO robota u prostoru pomoću RGB-D senzora	<a href="https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:457994">https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:457994</a>	Presečan, Mihael	
Modeliranje gibanja pčele u simulatoru biohibridnih sustava	<a href="https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:830699">https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:830699</a>	Pale, Una	
Analiza rada EEG senzorske kacige Emotive snimanjem emocionalnih stanja	<a href="https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:489043">https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:489043</a>	Polić, Marsela	
Detekcija i praćenje osoba korištenjem Nao robota	<a href="https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:134277">https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:134277</a>	Zglav, Ante	
Elektronički štimer za gitaru	<a href="https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:113262">https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:113262</a>	Levanić, Domagoj	
Obrada i analiza podataka sa EEG senzorske kacige Emotive	<a href="https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:721806">https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:721806</a>	Vukadinović, Borna	
Poboljšanje točnosti lokalizacije mobilnog robota korištenjem više laserskih senzora udaljenosti	<a href="https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:877245">https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:877245</a>	Ovčarić, Gordan	
Programska aplikacija za spajanje video snimki u realnom vremenu	<a href="https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:346472">https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:346472</a>	Vidas, Dario	
Pronalažanje aparata za gašenje požara u osmatranom okruženju robota	<a href="https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:776841">https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:776841</a>	Maras, Mate	
Razvoj vještina demonstracije gesti za humanoidni robot NAO	<a href="https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:551684">https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:551684</a>	Malovan, Luka	
Realizacija - Igre s mjehurićima od sapunice - uz pomoć robota NAO	<a href="https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:792806">https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:792806</a>	Kužet, Barbara	
Unaprijeđenje laboratorijske makete helikoptera s dva stupnja slobode	<a href="https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:338161">https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:338161</a>	Serdar, Tin	
Grid-based Coordinated Control of Mobile Robot Formations	<a href="https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:865535">https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:865535</a>	Miklić, Damjan	