

<https://repositorij.fer.unizg.hr/en/user/profile/mbz/315241>

Time of export: 01.04.2025. 05:09:51

Repository: repositorij.fer.unizg.hr

Number of records on this URL: 158

Records exported: 100

| Title | URL | Authors | Host item title |
|---|-----|-------------------|-----------------|
| Kinematičko upravljanje robotskom rukom za teleoperaciju korištenjem mobilnog uređaja | | Furdi, Evelyn | |
| Optimizacija trajektorije gibanja autonomnog trkaćeg vozila | | Jurić, Marko | |
| Navigacija mobilnih robota u gužvama pomoću dubokog potpornog učenja | | Pavlović, Barbara | |
| Planiranje putanje mobilnog robota kombinacijom A* algoritma i neuronskih mreža | | Katić, Rebeka | |
| Planiranje putanje mobilnog robota s teretom nepravilnog oblika | | Rusković, Ana | |
| Unaprjeđenje performansi robotskih usisavača putem poboljšane izgradnje karata | | Krapinec, Leon | |
| Lokalizacija i praćenje objekata na nizu sekvencijalnih slika korištenjem dubokih neuronskih mreža | | Komušar, Hrvoje | |
| Procjena i korekcija lateralnog gibanja vozila | | Turina, Marko | |
| Upravljanje gibanjem trkaćeg bolida koristeći modelsko prediktivno upravljanje | | Lovreković, Matej | |
| Uvjetna neuronska polja za semantičku estimaciju scene monokularnom kamerom | | Šestak, Josip | |
| Ciljno-usmjerena vizualna pažnja koristeći duboki model aktivnog zaključivanja | | Mišić, Tin | |
| Gaussove trodimenzionalne reprezentacije za istovremenu lokalizaciju i mapiranje vizualnim sensorima | | Sladić, Ante | |
| Koordinirano planiranje gibanja i upravljanje mobilnim robotima za zajednički prijevoz velikog tereta | | Paro, Borna | |
| Planiranje gibanja robotske ruke imitacijom pokreta čovjeka praćenog monokularnom kamerom | | Jambrešić, Ana | |
| Procjena dubine podudaranjem stereo slika | | Ozvačić, Oliver | |
| Robotsko učenje za zadatke manipulacije | | Kuzmić, Marko | |
| Stohastičko optimiranje hiperparametara za modelsko prediktivno upravljanje u autonomnim utrkama | | Vitez, Gabriela | |
| Vizualna reprezentacija stanja robotskog manipulatora | | Ščekić, Sven | |
| Okvir programske podrške za dohvaćanje i postavljanje objekata robotskom rukom | | Duvančić, Josip | |

| | | | |
|--|--|----------------------|--|
| Simulacija manipulacije šahovskih figura robotskom rukom | | Logarušić, Matej | |
| Algoritam za potpuno prekrivanje prostora pomoću višerobotskog sustava | | Tomašić, Ivona | |
| Duboko učenje za vizualnu odometriju | | Lončar, Jelena | |
| Planiranje putanje dvaju mobilnih robota za zajednički prijevoz tereta | | Canjuga, Fran | |
| Podržano duboko učenje za hvatanje objekata robotskom rukom | | Žmak, Luka | |
| Robusnost Gaussovih trodimenzionalnih reprezentacija za istovremenu lokalizaciju i mapiranje | | Ichenskyi, Oleksandr | |
| Robusnost i točnost ekstrinzične kalibracije LiDAR-a i kamere | | Višek, Gabriel | |
| Renderiranje scene pomoću dubokog učenja | | Žagar, Niko Pave | |
| Praćenje više objekata pomoću metode višestrukih hipoteza | | Bošnjak, Matko | |
| Trodimenzionalna rekonstrukcija scene pomoću događajne kamere | | Bataljak Savić, Sven | |
| State estimation and multiple moving object tracking on Riemannian manifolds | | Bićanić, Borna | |
| Autonomno upravljanje vozilom zasnovano na metodama dubokog učenja | | Jukić, Ana Petra | |
| Modelsko prediktivno upravljanje za autonomne utrke | | Rastovski, Robert | |
| Monokularna estimacija dubine u autonomnoj vožnji uz poznatu visinu kamere | | Dinčir, Karlo | |
| Programiranje autonomnog mobilnog robota za detekciju i praćenje ljudskog lica | | Bakula, Frane | |
| Robusna odometrija zasnovana na fuziji GNSS-Radar-IMU senzora | | Vučić, Filip | |
| Trodimenzionalna rekonstrukcija prostora iz RGB-D slika | | Mikašek, Barbara | |
| Trodimenzionalna rekonstrukcija scene iz slijeda slika | | Kurtović, Alen | |
| Vizualna odometrija i kartiranje vanjskog prostora | | Anić, Piero | |
| Filter združenog vjerojatnosnog pridruživanja podataka | | Macukić, Patrik | |
| Praćenje gibajućih objekata pomoću filtra gustoće vjerojatnosti hipoteza | | Peroš, Marko | |
| Robust visual place recognition using deep representations and sequence-based image matching | | Maltar, Jurica | |
| Procjena čovjekove namjere zasnovana na podacima vizualnog senzora | | Marić, Jelena | |
| Praćenje objekata metodom globalnih najbližih susjeda | | Možnik, Dorian | |

| | | | |
|--|--|-----------------------|--|
| Ponavljajuće neuronske mreže i Gaussovi procesi za modeliranje nelinearne dinamike za modelsko prediktivno upravljanje | | Marić, Ante | |
| Istovremena lokalizacija i mapiranje u simuliranim okruženjima | | Penava, Jelena | |
| Human action and motion prediction in industrial human-robot shared environments using probabilistic decision-making methods | | Petković, Tomislav | |
| Samo-nadzirano učenje procjene dubine za nekalibrirane kamere. | | Pašalić, Ante | |
| Detekcija objekata u stvarnom vremenu korištenjem dubokih neuronskih mreža | | Jurič, Katarina | |
| Praćenje objekata za autonomna vozila u CARLA simulatoru | | Pavić, Ivor | |
| Socijalna navigacija mobilnih robota | | Mandić, Nikola | |
| Precizna detekcija prometnih čunjeva laserskim sensorom 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 | |
| High-dimensional trajectory optimization for robot motion planning based on Gaussian processes | | Petrović, Luka | |
| Analiza kvalitete kalibracije perspektivne kamere s distorzijom leće | | Krkobabić, Saša | |
| Planiranje gibanja mobilnog robota u simuliranom okruženju | | Filipović, Ivan | |
| Združeno prognoziranje značajki i njihova pomaka za predviđanje semantičke budućnosti u videu | | Šarić, Josip | |
| Estimacija stanja i praćenje manevrirajućih objekata | | Jelavić, Matej | |
| Samo-nadzirano učenje dubine za monokularnu direktnu vizualnu odometriju | | Kapusović, Karlo | |
| Uočavanje strukturalnih pravilnosti u prometnom okruženju iz oblaka točaka laserskog senzora udaljenosti | | Bataljak Savić, Tibor | |
| Fuzija podataka radar-IMU-kamera sustava za estimaciju vlastitog gibanja | | Štironja, Vlaho-Josip | |
| Praćenje više gibajućih objekata pomoću mješavina Gaussovih razdioba | | Arambašić, Nikola | |
| Algoritmi za detekciju i uparivanje značajki | | Idžojtić, Iva | |
| Istovremena lokalizacija i mapiranje za stereo kamere u autonomnim vozilima | | Mišić, Tin | |
| Lokalizacija mobilnih robota pomoću događajnih kamera | | Sladić, Ante | |
| Metode umjeravanje kamera za primjene u robotici | | Pisac, Ivana | |
| Planiranje gibanja mobilnih robota primjenom navigacijske funkcije bez lokalnih minimuma | | Bajić, Dino | |

| | | | |
|--|--|-----------------------|--|
| Estimacija disariteteta iz stereo slika zasnovana na dubokim neuronskim mrežama | | Kapetanović, Kristian | |
| Vizualna inercijska odometrija u vanjskom prostoru | | Krznarić, Marko | |
| Autonomna izgradnja hijerarhije za planiranje putanje mobilnih robota u velikim prostorima | | Gregorić, Jelena | |
| Estimiranje trajektorije vozila Kalmanovim filtrom za generiranje logičkih scenarija | | Pavičić, Pavle | |
| Nadgledanje i upravljanje industrijskog modula pomoću otvorene platforme FIWARE | | Đuričić, Ivana | |
| Određivanje kinematike mekih manipulatora | | Banović, Nikola | |
| Sigurnosni sustav laserskih senzora udaljenosti na svesmjernom mobilnom robotu | | Balaban, Antonio | |
| Uočavanje i izlučivanje rubova puteva u sekvencijalnim slikama | | Pavečić, Mario | |
| Upravljanje gibanjem manipulatora u prostoru s preprekama primjenom dubokog potpornog učenja | | Ančić, Marija | |
| Vizualno-inercijska odometrija zasnovana na optimizaciji faktorskih grafova | | Koledić, Karlo | |
| Stereo vizualno upravljanje mobilnim robotom | | Car, Ena | |
| Rekonstrukcija podataka događajnih kamera korištenjem videa | | Dinčir, Karlo | |
| Predviđanje čovjekove trajektorije korištenjem metoda strojnog učenja | | Rastovski, Robert | |
| Prepoznavanje značajki ronioca u sonarskoj slici | | Čičin-Šain, Zdravko | |
| Izgradnja digitalnog blizanca automatizirane proizvodne linije | | Mirković, Pavle | |
| Točnost lokalizacije mobilnog robota u unutarnjem prostoru zasnovan na laserskom senzoru udaljenosti | | Mustapić, Nives | |
| Detekcija i praćenje značajki prikladnih za upravljanje smjerom kretanja vozila | | Vrljičak, Stjepan | |
| Monokularna estimacija dubine scene dubokim neuronskim mrežama | | Gršković, Zvonimir | |
| Upravljanje smjerom gibanja mobilnoga robota zasnovano na vizualnim značajkama | | Prusac, Viktor | |
| Estimacija trajektorije mobilnoga robota zasnovana na optimizaciji na grafu | | Kendeš, Filip | |
| Udaljeno prikupljanje podataka s višesenzorskih ugradbenih sustava | | Forko, Zvonimir | |
| Detekcija i praćenje 3D objekata u slici kamere na vozilu primjenom dubokih neuronskih mreža | | Kušec, Matija | |
| Robotska manipulacija zasnovana na detekciji objekata sonarom | | Jelavić, Matej | |
| Rekonstrukcija videa iz podataka s vizijskog senzora zasnovanog na događajima | | Šarić, Lovro | |
| Praćenje položaja ljudskog kostura korištenjem fuzije više senzora | | Marić, Jelena | |

| | | | |
|---|--|-----------------------|--|
| Predviđanje trajektorije loptice dubinskim vizualnim senzorom | | Bataljak Savić, Tibor | |
| Prediktivno upravljanje industrijskim procesom pomoću PLC-a | | Šušak, Andrea | |
| Upravljanje punjenjem baterijskog sustava u laboratorijskoj mikromreži | | Šaš Bogović, Martin | |
| Algoritmi planiranja glatke putanje autonomnih mobilnih robota | | Brkić, Iva | |
| Autonomna izgradnja topologije za automatski vođena vozila u proizvodnim logističkim operacijama industrijskih prostora | | Cvitanović, Ivana | |
| Inverzna kinematika manipulatora ostvarena pomoću dubokog potpornog učenja | | Torić, Josip | |
| Lokalizacija vozila zasnovana na fuziji podataka višesenzorskog sustava | | Raos, Fran | |
| Vizualno upravljanje robotskim manipulatorom | | Maganić, Elena | |
| Detekcija objekata u oblaku točaka lidara na vozilu primjenom dubokih neuronskih mreža | | Kontić, Anton | |
| Percepcija okoline fuzijom podataka laserskog senzora udaljenosti i stereo kamere | | Liović, Karlo | |
| Upravljanje gibanjem mobilnoga robota praćenjem točke nedogleda | | Kuvačić, Dario | |
| Upravljanje mobilnim robotom pomoću Microsoft HoloLens naočala za proširenu stvarnost | | Gracin, Renato | |
| Odometrija mobilnoga robota zasnovana na radarskom senzoru | | Štironja, Vlaho-Josip | |
| Praćenje više gibajućih objekata algoritmima optimalnog pridrživanja | | Franjičević, Ilijana | |
| Ekstrinzično umjeravanje sustava više sonara | | Margeta, Sandro | |
| Planiranje gibanja robotske ruke za blokiranje gibajuće loptice | | Schwirtlich, Benjamin | |
| Simulacija urbane okoline za testiranje algoritama percepcije autonomnih vozila | | Kostelac, Luka | |
| Rekonstrukcija okoline zasnovana na slikama stereo kamere | | Pavičić, Pavle | |
| Teleoperacija praćenjem čovjekove ruke dubinskom kamerom | | Maros, Josip | |
| Detekcija i praćenje kutova pomoću vizijskih senzora zasnovanih na događajima | | Pavliš, Antonio | |
| Lokalizacija zasnovana na sustavu vizualnih markera | | Martić, Marija | |
| Lokalizacija autonomnog vozila u simuliranom urbanom okruženju | | Vukić, Matija | |
| Simulacija robotskih agenata u unutarnjim prostorima pomoću proširene stvarnosti | | Grgić, Borna | |
| Simulacija urbanog okruženja za evaluaciju percepcijskih algoritama autonomnih vozila | | Dinčir, Dorian | |

| | | | |
|---|--|---------------------------|--|
| Izrada grafičkog sučelja za upravljanje formacijom bespilotnih plovnih platformi | | Starčević, Jerko | |
| Vizualno slijeđenje mobilnim robotom s diferencijalnim pogonom | | Kuvačić, Dario | |
| Autonomna navigacija mobilnoga robota zasnovana na neuronskim mrežama | | Vrličak, Stjepan | |
| Detekcija i praćenje poligonalnih objekata u oblaku točaka | | Kušec, Matija | |
| Digitalno modeliranje proizvodnog procesa u sklopu paradigme Industrija 4.0 | | Posinković, Borna | |
| Estimacija vlastitog gibanja mobilnog robota rotirajućim 3D laserskim senzorom udaljenosti | | Čirjak, Anđela | |
| Ispravljanje distorzije rotirajućeg 3D laserskog senzora udaljenosti uzrokovane gibanjem mobilnoga robota | | Jurić, Demijan | |
| 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 | |
| Praćenje značajki u dinamičkom vizijskom senzoru s aktivnim pikselima | | Miškulin, Sabrina Eugenie | |
| Sustav upozorenja od naleta u simulacijskom okruženju | | Gršković, Zvonimir | |
| Umjeravanje dinamičkog vizijskog senzora s aktivnim pikselima | | Kontić, Anton | |
| Upravljanje autonomnim parkiranjem vozila zasnovano na leddar sensorima | | Kapetanović, Kristian | |
| Upravljanje mobilnim robotima pomoću holograma naočala za proširenu stvarnost | | Filipović, Branimir | |
| Poboljšanje gube estimacije stereo dubine korištenjem informacija iz prethodnih slika | | Hadviger, Antea | |
| Daljinsko vođenje mobilnog robota aplikacijom za Android | | Dinčir, Dorian | |
| Od globalnoga prema lokalnome: Održavanje točnosti estimacija stanja mobilnog manipulatora ne dugačkim trajektorijama | | Marić, Filip | |
| Arhitektura i dizajn sustava za logističko upravljanje mobilnim robotom | | Ivanković, Tomislav | |
| Upravljanje korisničkim računima unutar sustava za logističko upravljanje mobilnim robotom | | Volf, Karlo | |
| Algoritam optimiranja trajektorije mobilnoga robota koji uzima u obzir ograničenja brzina i ubrzanja robota | | Šumiga, Antonija | |
| Autonomni mobilni robotski sustav za izgradnju 3D toplinskoga modela prostora | | Žagar, Bare Luka | |
| Implementacija SLAM algoritma zasnovana na značajkama prostora i proširenom Kalmanovu filtru | | Kovčo, Tomislav | |
| Navigacija mobilnog robota za potpuno prekrivanje prostora | | Šelek, Ana | |

| | | | |
|---|--|---------------------|--|
| Praćenje više gibajućih objekata filtrom gustoće vjerojatnosti hipoteza | | Bićanić, Borna | |
| Prepoznavanje namjere čovjeka zasnovano na Markovljevim procesima odlučivanja | | Petković, Tomislav | |
| Umjeravanje inercijalne mjerne jedinice i odometrijskog sustava mobilnoga robota | | Tušek, Ivan | |
| Estimacija položaja mobilnog uređaja fuzijom inercijskih senzora na mobitelu | | Grgić, Borna | |
| Estimacija relativne transformacije između uparenih očitavanja laserskog senzora udaljenosti | | Vukić, Matija | |
| Komunikacija klijent-poslužitelj unutar sustava za logističko upravljanje mobilnim robotom | | Mihalić, Martin | |
| Odometrija mobilnoga robota zasnovana na očitanjima laserskog senzora udaljenosti | | Kovač, Valentina | |
| Automatizacija filtra komine u procesu proizvodnje piva | | Đurić, Ivan | |
| Navigacija mobilnog robota pomoću Matlaba | | Labura, Domagoj | |
| Modeliranje autonomnoga mobilnoga robota u ROS programskom okruženju | | Bektešević, Emil | |
| Detekcija anomalija u stanjima ronioca | | Fodor, Karlo | |
| Mobilna aplikacija za prostornu navigaciju putem zvuka | | Kurečki, Dario | |
| Daljinsko vođenje svesmjerne mobilne platforme s povratnom vezom po sili | | Leibner, Dean | |
| Protokol za uspostavu povjerenja u multi-agentskim sustavima s promjenjivom topologijom | | Maždin, Petra | |
| Razvoj algoritma upravljanja autonomnom letjelicom s više rotora zasnovanog na promjenjivom centru mase | | Borovina, Katarina | |
| Kinematika robotske ruke Kinova Jaco | | Radišić, Ana Marija | |
| Teleoperacija robotske ruke Kinova Jaco 3D kamerom | | Marić, Filip | |
| Moving objects detection and tracking by omnidirectional sensors of a mobile robot | | Marković, Ivan | |