

Time of export: 24.04.2024. 14:35:46

Repository: repozitorij.fer.unizg.hr

Number of records on this URL: 25

Records exported: 25

Title	URL	Authors	Host item title
Upravljanje sustavom više bespilotnih letjelica		Papić, Marija	
Detekcija registracijske oznake plovila korištenjem monokularne kamere		Magdalenić, Maja	
Upravljački centar za ROV u miješanoj stvarnosti		Balog, Matej	
Proceduralno generiranje testnih scenarija za usporedbu algoritama za izbjegavanje prepreka		Despot, Josip	
Navigacija i adaptivno upravljanje pomoskih robota metodama zasnovanim na podacima		Borković, Goran	
Implementacija ADS komunikacijskog protokola na viličaru Trey		Vuksan, Ivan	
Proširenje korisničkog sučelja za H2Observe s funkcionalnostima karte		Lovrić, Ivan	
Complete coverage of large seabed areas using sonar data-based path planning for an autonomous marine vehicle		Kapetanović, Nadir	
Praćenje objekata metodom globalnih najbližih susjeda		Možnik, Dorian	
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	
Podvodna lokalizacija korištenjem sonarske detekcije prostornih značajki		Fijan, Nikola Filip	
Prepoznavanje značajki ronioca u sonarskoj slici		Čičin-Šain, Zdravko	
Aplikacija za daljinsko upravljanje površinskim vozilom		Čičin-Šain, Zdravko	
Guidance and control of autonomous underwater agents with acoustically aided navigation		Nađ, Đula	

Utjecaj kašnjenja na algoritam virtualnog cilja		Kovač, Patrik	
Modeliranje sustava koji iskače iz vode pod utjecajem uzgona		Jakovčev, Donat	
Planarno vođenje daljinski upravljano vozila sa zvukom iz više virtualnih izvora koji predstavljaju cilj i prepreke		Kovčo, Tomislav	
Upravljanje malom ronilicom iz Matlab/Simulink-a korištenjem ROS-a		Pavlović, Petar	
Analiza kontinuiranih i diskretnih upravljačkih algoritama za plovila		Tovarović, Tea	
ROS aplikacija za podešavanje regulatora		Lončar, Ivan	
Simulacija podvodnih vozila u Gazebo+ROS simulatoru		Fodor, Karlo	
3D Line Following for Unmanned Underwater Vehicles		Mišković, Nikola; Nađ, Đula; Vukić, Zoran	