

Time of export: 26.09.2024. 13:53:53

Repository: repositorij.fer.unizg.hr

Number of records on this URL: 82

Records exported: 82

Title	URL	Authors	Host item title
Autonomno istraživanje 3D prostora uz kompenzaciju greške nastale optimizacijom trajektorije		Pušnik, Filip	
Upravljanje sustavom više bespilotnih letjelica		Papić, Marija	
Semantička interpretacija prostora za mobilnog robota		Soklić, Luka	
Optimizacija detekcije objekata za autonomne robote s ograničenim resursima pomoću TensorRT-a		Kozulić, Josip Ante	
Pozicioniranje robotskog manipulatora u reaktorskoj posudi nuklearne elektrane		Sikora, Toma	
Slijedenje zadane putanje cestovnog vozila zasnovano na modelskom prediktivnom upravljanju		Đurašinović, Denis	
Navigacija mobilnog robota u zatvorenim prostorima		Piliškić, Marija	
Raspoređivanje zadataka u dinamičkim operativnim proizvodnim sustavima s paralelnim strojevima		Ferenca, Matko	
Razvoj algoritma upravljanja za hvataljku s gradiometrom		Periš, Stela	
Usporedba metoda za mjerenje razlika između skupova vizualnih podataka u kontekstu primjene u robotici		Grozdek, Antun	
Simulator tračničkog prometa zasnovan na max-plus algebri		Škoro, Filip	
Automatska anotacija skupa podataka semantičke segmentacije metodama polu nadziranog učenja		Slaviček, Petar	
Izrada iOS mobilne aplikacije za pomoć pacijentima prilikom rehabilitacije		Ljubotina, Petar	
Praćenje višestrukog broja objekata jedne klase uz tehniku re-identifikacije		Vrbanić, Dominik	
Estimacija poze čovjeka temeljena na fuziji podataka s inercijalnih senzora i kamere		Gusić, Ivan	
Sustav segmentacije složenih trodimenzionalnih tijela u prostoru		Veršić, Mirna	
Korisničko sučelje za rad s heterogenim robotskim sustavom HEKTOR u vinogradu		Batarilo, Tomislav	
Navigacijski sustav za autonomni viličar s vilicama s više stupnjeva slobode		Zbodulja, Borna	
Određivanje biomase i veličine ribe u morskome kavezu na temelju skupa podataka iz podvodnog sonara		Čagalj, Kristijan Matan	

Poboljšana navigacija mobilnog manipulatora u vinogradu kalibriranjem odometrije, korištenjem dubinske kamere i RTK GPS sustava		Ćurlin, Marko	
Pronalaženje i lociranje mobilnog manipulatora u strmom vinogradu pomoću bespilotne letjelice		Cihlar, Karlo Valentin	
Multivarijabilno modelsko prediktivno upravljanje bespilotnim sustavima		Grujić, Bruno	
Navigacija bespilotne letjelice na temelju magnetskog polja		Batoš, Matko	
Određivanje minimalnog nezavisnog dominantnog skupa u općenitim grafovima		Domislović, Jakob	
Upravljanje slijedenjem trajektorije za multirotorske letjelice podložne smetnjama i nesigurnosti modela		Kovač, Marin	
Generiranje i prikaz modela morskog dna fuzijom telemetrijskih podataka sa podacima višezrakastog sonara		Pržić, Luka	
Razvoj simulatora za testiranje metoda estimacije biomase riba u morskim uzgojnim kavezima		Rezo, Marko	
Detekcija kretanja u sustavima video-nadzora		Vencl, Anita	
Rekonstrukcija objekata metodom registracije oblaka točaka		Gregurić, Davor	
Upravljanje bespilotnom letjelicom promjenom centra mase		Žmavc, Hrvoje	
Grafičko sučelje pametnih naočala za daljinsko upravljanje bespilotnim letjelicama		Špoljarec, Nikola	
Autonomno istraživanje prostora pomoću bespilotne letjelice primjenom algoritma detekcije fronte		Pavić, Lenard	
Optimizacija planiranja gibanja robotskog manipulatora		Kletečki, Mario	
Upravljanje robotskom hvataljkom putem elektromiografije		Kos, Roman	
Autonomno istraživanje prostora pomoću bespilotne letjelice primjenom algoritma temeljenog na brzorastućim slučajnim stablima		Leibner, Erik	
Autonomno uklanjanje interfaznih rastojnika s dva vodiča pomoću specijaliziranog alata		Čargonja, Neven	
Daljinsko upravljanje bespilotnom letjelicom temeljeno na inercijalnim senzorima postavljenim na tijelo pilota		Jović, Ivana	
Decentralizirano upravljanje jatom robota korištenjem potpornog strojnog učenja		Gotovac, Lovro	
Izrada i umjeravanje kinematičkog modela svesmjerne platforme robota Pepper		Finderle, Lea	
Određivanje topološkog svojstva grafa primjenom strojnog učenja i konsenzusa		Španić, Matea	
Personalizirano daljinsko upravljanje bespilotnom letjelicom s robotskom rukom		Kopjar, Filip	
Praćenje više pokretnih objekata temeljeno na algoritmima detekcije		Šimag, Domagoj	

Semantička segmentacija rupa na cesti za autonomni vizualni pregled bespilotnom letjelicom		Vuksanović, Filip	
Estimacija poze čovjeka primjenom konvolucijske neuronske mreže za daljinsko upravljanje bespilotnom letjelicom		Đurašinović, Denis	
Implementacija grafičkog sučelja operatera bespilotnih letjelica s integriranom robotskom rukom		Vuić, Adam	
Upravljanje formacijom više-robotskog sustava korištenjem potpornog strojnog učenja		Obradović, Juraj	
Izrada silikonske hvataljke za identifikaciju predmeta dodirrom		Lukas, Filip	
Izrada silikonske hvataljke za manipulaciju osjetljivih predmeta		Kos, Roman	
Planiranje i izvođenje putanje mobilnog robota na temelju zadanog cilja i informacija s 3D kamere i laserskog senzora		Vuksanović, Filip	
Algoritam slijeđenje zasnovan na informacijama s 3D kamere i laserskog senzora		Marjanović, Zvonimir	
Analiza ponašanja djeteta tijekom slobodne igre korištenjem dubokih neuronskih mreža		Džida, Martin	
Detekcija ljudi u nadgledanom prostoru pomoću RGB-D senzora Kinect		Andrić, Jure	
Detekcija prisutnosti ljudi i lokalizacija po zonama interesa okolnog prostora pomoću RGB-D senzora Kinect		Topol, Fran	
Kinematika robota ABB IRB2600 robota sa šest stupnjeva slobode gibanja		Ratković, Ivan	
Planiranje putanje robota s više stupnjeva slobode za zadatke bojanja		Juričan, Fran	
Vizualizacija vožnje električnog automobila zasnovana na eksperimentalnim podacima		Jerešić, Neven	
Metoda pretraživanja prostora zasnovana na RRT algoritmu i potencijalnim poljima		Topolovec, Krešimir	
Algoritmi za koordinirani prijevoz tereta sa dva Pioneer robota		Mandić, Luka	
Analiza učinkovitosti upravljanja višerobotskim sustavom zasnovanog na privatnim zonama		Sesar, Branimir	
Izrada aplikacije za analizu podataka o vožnji automobila i pripadne snimke s kamere		Barišić, Marko	
Izrada aplikacije za prikaz podataka o vožnji tijekom rada automobila.		Došenović, David	
Prilagodba Stanley algoritma za korištenje u okviru ROS navigacijskog paketa		Radoš, Branko	
Rekonstrukcija laboratorijske makete helikoptera s dva stupnja slobode		Kir Hromatko, Josip	
Slijeđenje ljudi s Pioneer 3DX robotima zasnovano na QR kodu		Papak, Jurica	
Upravljanje modelom autonomnog viličara u simulatoru Gazebo		Milijaš, Robert	
Upravljanje sustavom s više svesmjernih mobilnih robota zasnovano na privatnim zonama		Košćak, Luka	

Highly accurate markerless localization of mobile robots in indoor industrial environments		Vasiljević, Goran	
Integracija modula za prepoznavanje riječi hrvatskog jezika na NAO robota		Barišić, Josip	
Integracija analognih modula u Schnider PLC maketu		Diklić, Vjekoslav	
Integracija modula za pretvorbu teksta u govor na hrvatskom jeziku na NAO robota		Vrbanec, Brigita	
Hodanje robota NAO niz stepenice		Vatavuk, Ivo	
Hodanje robota NAO po stepenicama		Kićinbaći, Luka	
Integracija modula korisničkog sučelja u Schnider PLC maketu		Mikić, Luka	
Decentralizirano raspoređivanje zadataka za više vozila		Hrabar, Ivan	
Koordinacija vozila planiranjem putanja korištenjem OMPL biblioteke		Varnica, Ivan	
Validacija algoritma izgradnje karte prostora korištenjem sustava Optitrack		Ivanov, Lovro	
Upravljanje iz Matlaba robotom Rhino XR-4 sa servokontrolerom Roboteq SDC2150N		Šarlija, Marko	
Elektronički štimer za gitaru		Levanić, Domagoj	
Poboljšanje točnosti lokalizacije mobilnog robota korištenjem više laserskih senzora udaljenosti		Ovčarić, Gordan	
Pronalažanje aparata za gašenje požara u osmatranom okruženju robota		Maras, Mate	
Unaprijeđenje laboratorijske makete helikoptera s dva stupnja slobode		Serdar, Tin	
Upravljanje robotom Rhino XR-4 sa servokontrolerom Roboteq SDC2150N korištenjem ROS-a		Mirković, Damir	