

Time of export: 13.05.2024. 12:02:13

Repository: repozitorij.fer.unizg.hr

Number of records on this URL: 15

Records exported: 15

Title	URL	Authors	Host item title
Projektiranje i upravljanje maketom istosmjernog slijednog sustava		Mandić, Nikola	
Mapiranje prostora korištenjem senzora Pepper robota		Cihlar, Karlo Valentin	
Navigacija Pepper robota u mapiranom zatvorenom prostoru		Zbodulja, Borna	
Algoritam decentralizirane raspodjele točaka fronte u svrhu istraživanja nepoznatog prostora višerobotskim sustavom		Kovač, Marin	
Detektiranje ogrebotina i udubina na crnim površinama te primjena računalnogvida za automatizirani popravak skija		Čagalj, Kristijan Matan	
Izbjegavanje prepreka korištenjem algoritma potencijalnih polja uz kartu dobivenu iz Google Cartographer SLAM-a		Obradović, Juraj	
Upravljanje prstima bioničke ruke korištenjem Leap Motion senzora pokreta		Rudec, Branimir	
Izrada i sklanjanje bioničke ruke		Jukić, Zvonimir	
Algoritmi za koordinirani prijevoz tereta sa dva Pioneer robota		Mandić, Luka	
Prilagodba Stanley algoritma za korištenje u okviru ROS navigacijskog paketa		Radoš, Branko	
Upravljanje modelom autonomnog viličara u simulatoru Gazebo		Milijaš, Robert	
Upravljanje prstima bioničke ruke korištenjem EMG signala		Buterin, Ivan	
Upravljanje sustavom s više svesmjernih mobilnih robota zasnovano na privatnim zonama		Košćak, Luka	
Lokalizacija pokretnog objekta u dvodimenzionalnom prostoru korištenjem programirljivih polja logičkih blokova		Oršulić, Juraj	
Analiza radio-frekvencijskog niskošumnog pojačala		Oršulić, Juraj	