https://repozitorij.fer.unizg.hr/user/profile/mbz/267666

Vrijeme izvoza: 29.03.2024. 14:33:42
Repozitorij: repozitorij.fer.unizg.hr
Ukupan broj zapisa na URL-u: 125
Broj izvezenih zapisa: 100

Naslov	URL	Autori	Naslov izvornika
Renderiranje scene pomoću dubokog učenja		Žagar, Niko Pave	
Autonomno upravljanje vozilom zasnovano na metodama dubokog učenja		Jukić, Ana Petra	
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	
Vizualna odometrija i kartiranje vanjskog prostora		Anić, Piero	
Prepoznavanje akcije čovjeka zasnovano na kosturu pomoću transformer mreže		Štracak, Jakov	
Semantička segmentacija za autonomnu navigaciju		Krapinec, Leon	
Socijalna navigacija mobilnih robota		Mandić, Nikola	
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	
Autonomna navigacija mobilnog robota na složenom nestrukturiranom terenu		Paradžik, Mario	
Estimacija stanja i praćenje manevrirajućih objekata		Jelavić, Matej	
Izgradnja digitalnog blizanca unutarnjeg prostora iz gustog oblaka točaka		Klobučarević, Paula	
Planiranje gibanja mobilnih robota u kontinuiranom prostoru konfiguracija		Križanović, Tomislav	
Robotska manipulacija deformabilnim objektima		Antolčić, Antonio	
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	

Dijeljena autonomija u navigaciji mobilnih robota		Buljan, Luka	
Fuzija podataka radar-IMU-kamera sustava za estimaciju vlastitog gibanja		Štironja, Vlaho-Josip	
Planiranje trajektorija gibanja više vozila na cestama i križanjima		Bašić, Ante	
Praćenje više gibajućih objekata pomoću mješavina Gaussovih razdioba		Arambašić, Nikola	
Prepoznavanje rukom pisanih matematičkih izraza pomoću konvolucijskih neuronskih mreža		Stracenski, Danijel	
Primjena strojnog učenja za prepoznavanje CAPTCHA-e		Kovaček, Ana	
Upravljanje gibanjem mobilnog robota zasnovano na modelsko prediktivnom upravljanju		Markovinović, Luka	
Autonomna navigacija robota nalik automobilu u utrkama		Pavlović, Barbara	
Brzorastuća slučajna stabla za planiranje gibanja vozila nalik automobilu		Katić, Rebeka	
Implementacija algoritma E* na mrežastoj karti zauzetosti prostora kreiranoj iz slika tlocrta u ROS-u		Kuzmić, Marko	
Paralelizacija kinematike robota na grafičkoj kartici		Šćekić, Sven	
Razvoj sustava za praćenje prijateljskih snaga		Ložnjak, Dorothea	
Metode umjeravanje kamera za primjene u robotici		Pisac, Ivana	
Planiranje gibanja mobilnih robota primjenom navigacijske funkcije bez lokalnih minimuma		Bajić, Dino	
Estimacija dispariteta iz stereo slika zasnovana na dubokim neuronskim mrežama		Kapetanović, Kristian	
Vizualna inercijska odometrija u vanjskom prostoru		Krznarić, Marko	
Glatko gibanje svesmjerne platforme u dinamičkim prostorima		Jukić, Ana Petra	
KOMUNIKACIJSKI MODUL ZA LOKALIZACIJU MOBILNIH UREĐAJA U KARTI PROSTORA S GEOPODACIMA		Ložnjak, Dorothea	
Trodimenzionalna rekonstrukcija prostora laserskim senzorom udaljenosti		Žagar, Niko Pave	
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	
Analiza i odabir značajki potrebnih za predviđanje čovjekove trajektorije		Šulc, Luka	
Višesenzorska izgradnja karte i lokalizacija korištenjem 3D laserskog senzora i stereokamere		Vučić, Filip	
3D rekonstrukcija scene koristeći događajne kamere		Šestak, Josip	
Autonomna vožnja korištenjem dubokog potpornog učenja		Bertol, Leon	
Detekcija ljudi u slici i videu te klasifikacija prema tome nose li osobe masku		Bakula, Frane	
Teleoperacija robotskom rukom korištenjem Android mobilnog uređaja		Furdi, Evelyn	
Izgradnja digitalnog blizanca automatizirane proizvodne linije		Mirković, Pavle	
Točnost lokalizacije mobilnog robota u unutarnjem prostoru zasnovan na laserskom senzoru udaljenosti		Mustapić, Nives	
Komunikacijski modul za zadavanje ruta autonomnim vozilima		Lovrić, Marija	
Detekcija i praćenje 3D objekata u slici kamere na vozilu primjenom dubokih neuronskih mreža		Kušec, Matija	
Razvoj algoritma za igranje trešete korištenjem potpornog učenja		Turina, Marko	
Stereo vizualna lokalizacija mete u 3D prostoru		Stracenski, Danijel	
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	
Planiranje trajektorije agenta u suparničkoj igri za više igrača		Bašić, Ante	

Potpuno prekrivanje prostora s autonomnom robot kosilicom		Šaban, Nikola	
Vizualizacija podataka mobilnoga robota pomoću Microsoft HoloLens naočala za proširenu stvarnost		Buljan, Luka	
Prototip izvršnog člana mekanog robota		Banović, Nikola	
Upravljanje gibanjem svesmjernog mobilnog robota Anda		Gregorić, Jelena	
Modeliranje gibanja svesmjerne platforme Andymark		Nosek, Hrvoje	
Autonomna izgradnja karte prostora svesmjernom platformom Andymark		Balaban, Antonio	
Mobilna GIS aplikacija za praćenje vatrogasnih intervencija u stvarnom vremenu		Mihalić, Martin	
WebGIS aplikacija za praćenje vatrogasnih intervencija u stvarnom vremenu		Ivanković, Tomislav	
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	
Mehatronički mobilni sustav s ugradbenim računalnim sustavom myRIO		Juranović, Matija	
Automatska detekcija područja smanjene mogućnosti kretanja svesmjerne platforme Andymark		Mustapić, Nives	
Manipulacija figurama robotom Baxter za igru šah		Bajić, Dino	
Primjena samoučećeg algoritma za crtanje robotskom rukom robota Baxter		Ančić, Marija	
Digitalno modeliranje proizvodnog procesa u sklopu paradigme Industrija 4.0		Posinković, Borna	
Estimacija vlastitog gibanja mobilnog robota rotirajućim 3D laserskim senzorom udaljenosti		Čirjak, Anđela	
Implementacija i upravljanje svesmjernih kotača u mehatroničkom mobilnom sustavu		Bilušić, Tomislav	
Ispravljanje distorzije rotirajućeg 3D laserskog senzora udaljenosti uzrokovane gibanjem mobilnoga robota		Jurić, Demijan	
Praćenje značajki u dinamičkom vizijskom senzoru s aktivnim pikselima		Miškulin, Sabrina Eugenie	
Sustav upravljanja gibanjem električnog tramvaja u kritičnim situacijama		Raos, Fran	
Poboljšanje guste estimacije stereo dubine korištenjem informacija iz prethodnih slika		Hadviger, Antea	
Daljinsko vođenje mobilnog robota aplikacijom za Android		Dinčir, Dorian	
Arhitektura i dizajn sustava za logističko upravljanje mobilnim robotom		Ivanković, Tomislav	

Upravljanje korisničkim računima unutar sustava za logističko upravljanje mobilnim robotom		Volf, Karlo	
Samoučeće modelsko prediktivno upravljanje zasnovano na slijedu skupova upravljivih stanja		Petrović, Luka	
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	
Integracija laboratorijskog sustava za pozicioniranje plovila		Jakovčev, Donat	
Estimacija položaja mobilnog uređaja fuzijom inercijskih senzora na mobitelu		Grgić, Borna	
Estimacija relativne transformacije između uparenih očitanja 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	
Navigacija mobilnog robota pomoću Matlaba		Labura, Domagoj	
Modeliranje autonomnoga mobilnoga robota u ROS programskom okruženju		Bektešević, Emil	
Optimizacija gibanja Pioneer P3-DX robota		Ovčarić, Gordan	
Implementacija turbinske regulacije na NI cRIO platformi		Mohor, Tin	
Integracija Benthos ronilice i sustava za pozicioniranje		Tolić, Jerko	
Prepoznavanje poze ronioca putem tjelesne mreže inercijskih senzora		Tovarović, Tea	
Daljinsko vođenje svesmjerne mobilne platforme s povratnom vezom po sili		Leibner, Dean	
Mjerenje relativnog pomaka korištenjem unaprijed gledajućeg višezrakastog sonara		Topčić, Dijana	
Primjena sonara na robotu Baxteru		Šelek, Ana	
Upravljanje rukama robota Baxter metodom ponavljanja učenih gibanja		Šumiga, Antonija	

Obrada sonarske slike u svrhu detekcije šake ronioca		Guštin, Franka	
Sučelje za interakciju ronioca s autonomnom ronilicom		Kanski, Boris	
Uočavanje i izlučivanje dinamičkih objekata stereovizijskim sustavom i radarima na vozilu		Obrvan, Marko	
Korištenje istraživačkog robota Baxter za dvoručnu manipulaciju predmetima		Žagar, Bare Luka	
Autonomizacija ronilice malih dimenzija		Ladan, Ivan	
Planiranje povratne putanje autonomne platforme temeljem poznate mape okoline		Zrinušić, Ivana	
Podvodna navigacija korštenjem jednostrukog mjerenja udaljenosti		Mandić, Filip	
Razvoj ronilačkog računala		Dagostin, Paolo	
Planiranje gibanja mobilnih robota primjenom konfiguracijske rešetke		Martinović, Ilija	
Programska podrška za audio sučelje mobilnoga robota		Kušec, Alen	
Planiranje gibanja autonomnih mobilnih robota u dinamičkim i nepoznatim unutarnjim prostorima		Đakulović, Marija	