

<https://repozitorij.fer.unizg.hr/user/profile/mbz/295952>

Vrijeme izvoza: 14.04.2025. 07:43:47

Repozitorij: repozitorij.fer.unizg.hr

Ukupan broj zapisa na URL-u: 35

Broj izvezenih zapisa: 35

Naslov	URL	Autori	Naslov izvornika
Polunadzirano učenje semantičke segmentacije slika primjenom konzistencijskih kriterija		Grubišić, Ivan	
Planiranje misije mobilnih robota u strukturiranom plateniku		Mihelčić, Filip	
Izrada probabilističkog 3D modela predmeta iz zašumljenih mjerenja za planiranje gibanja manipulatora		Cavalli, Marko	
Planiranje gibanja mobilnog robota u strukturiranom stakleniku		Bradarić, Filip	
Planiranje i slijeđenje putanje mobilnog robota uz zadržavanje konstantne udaljenosti od vođene osobe		Papak, Jurica	
Prilagodba elastičnosti grafa poza prema nesigurnosti podudaranja skena		Buterin, Ivan	
Sustav za interaktivnu lokalizaciju i izradu karti iz podataka prikupljenih laserskim senzorom		Milijaš, Robert	
Upravljanje brzinom mobilne platforme vođača uz ograničenje ubrzanja i izbjegavanje trzaja		Kozlik, Filip	
Adaptacija Čapekove drame R.U.R. za izvedbu s NAO robotima		Bosanac, Đorđe	
Vjerojatnosna funkcija distribucije agenata uvjetovana okolinom		Škegro, Albert	
Implementacija i evaluacija algoritma čistog slijeđenja i Stanley algoritma kao zasebnih ROS paketa		Ivkić, Dajana	
Utjecaj parametara agenta s dva diskretna stanja na agregaciju jata		Jambrečić, Ivona	
Implementacija modela gibanja pčele u ASSISI-playground simulatoru		Ljubić, Dario	
Unaprijeđenje modula za klasifikaciju vokalizacije		Kokot, Mirko	
Adaptacija parametara hoda NAO robota u različitim situacijama		Juršević, Vedran	
Utjecaj modela gibanja pčele na kolektivno ponašanje grupe		Petković, Tomislav	
Implementacija modela Skilled LGV1000 vozila u Gazebo simulatoru		Rezo, Ivan	
Koordinacija vozila primjenom ORCA metode		Bedeković, Matija	
Praćenje gesti korištenjem skrivenih Markovljevih modela		Živković, Vice	

Razvoj demo aplikacije za troosni Kartezijski robot Schneider Electric		Kulaš, Matko	
Upravljanje troosnim kartezijskim robotom Schneider Electric pomoću PLC-a Modicon M238		Burčul, Domagoj	
Validacija algoritma izgradnje karte prostora korištenjem sustava Optitrack		Ivanov, Lovro	
Mapiranje i lokalizacija NAO robota u prostoru pomoću RGB-D senzora		Presečan, Mihael	
Modeliranje gibanja pčele u simulatoru biohibridnih sustava		Pale, Una	
Analiza rada EEG senzorske kacige Emotive snimanjem emocionalnih stanja		Polić, Marsela	
Detekcija i praćenje osoba korištenjem Nao robota		Zglav, Ante	
Elektronički štimer za gitaru		Levanić, Domagoj	
Obrada i analiza podataka sa EEG senzorske kacige Emotive		Vukadinović, Borna	
Poboljšanje točnosti lokalizacije mobilnog robota korištenjem više laserskih senzora udaljenosti		Ovčarić, Gordan	
Programska aplikacija za spajanje video snimki u realnom vremenu		Vidas, Dario	
Pronalažanje aparata za gašenje požara u osmatranom okruženju robota		Maras, Mate	
Razvoj vještina demonstracije gesti za humanoidni robot NAO		Malovan, Luka	
Realizacija - Igre s mjehurićima od sapunice - uz pomoć robota NAO		Kužet, Barbara	
Unaprijeđenje laboratorijske makete helikoptera s dva stupnja slobode		Serdar, Tin	
Grid-based Coordinated Control of Mobile Robot Formations		Miklić, Damjan	