

Vrijeme izvoza: 25.04.2024. 14:11:37

Repozitorij: repozitorij.fer.unizg.hr

Ukupan broj zapisa na URL-u: 85

Broj izvezenih zapisa: 85

Naslov	URL	Autori	Naslov izvornika
Autonomno istraživanje 3D prostora uz kompenzaciju greške nastale optimizacijom trajektorije		Pušnik, Filip	
Upravljanje sustavom više bespilotnih letjelica		Papić, Marija	
Rekonstrukcija oblika organa iz para rendgenskih slika korištenjem neuronskih mreža		Sekula, Dominik	
Sinteza novih pogleda na predmet iz dvodimenzionalnih slika korištenjem neuronskih mreža		Hrastnik, Iva	
Optimal control of a mobile manipulator for spraying and suckering tasks in viticulture		Vatavuk, Ivo	
Semantička interpretacija prostora za mobilnog robota		Soklić, Luka	
3D ispis robotskom rukom		Karniš, Luka	
Autonomni robotski sustav za izvanzemaljsku poljoprivredu		Božić, Filip	
Detekcija hvatanja objekta temeljena na umjetnoj inteligenciji		Jurković, Marin	
Modelsko prediktivno upravljanje zračnim manipulatorom		Pliskovac, Lovro	
Navigacija i adaptivno upravljanje pomoskih robota metodama zasnovanim na podacima		Borković, Goran	
Sustav za automatsku detekciju oštećenja na infrastrukturi		Katanec, Andro	
Sustav za održavanje otopine za navodnjavanje		Drmić, Jakov	
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	
Generiranje slika generativnim suparničkim mrežama		Kokeza, Lara	
Razvoj metode za poravnavanje 3D oblaka točaka s 2D tlocrtom		Buconjić, Monika	
Upravljanje admitancijom zračnog manipulatora za potrebe fizičke interakcije s okolinom		Vuić, Adam	

Raspoređivanje zadataka u dinamičkim operativnim proizvodnim sustavima s paralelnim strojevima		Ferenca, Matko	
Razvoj i unaprjeđenje korisničkog sučelja za heterogeni robotski sustav HEKTOR		Jelić, Marko	
Navigacija mobilnog robota za primjene u vinogradarstvu		Kovač, Ines	
Estimacija poze čovjeka temeljena na fuziji podataka s inercijalnih senzora i kamere		Gusić, Ivan	
Navigacija broda s izbjegavanjem prepreka		Maznik, Mislav	
Raspoređivanje zadataka u proizvodnim sustavima		Petrović, Matej	
Korisničko sučelje za rad s heterogenim robotskim sustavom HEKTOR u vinogradu		Batarilo, Tomislav	
Određivanje biomase i veličine ribe u morskom kavezu na temelju skupa podataka iz podvodnog sonara		Čagalj, Kristijan Matan	
Pronalaženje i lociranje mobilnog manipulatora u strmom vinogradu pomoću bespilotne letjelice		Cihlar, Karlo Valentin	
Ispitivanje simulatora heterogenih robotskih sustava s visokom razinom realizma		Rajković, Karlo	
Planiranje misije mobilnih robota u strukturiranom plasteniku		Mihelčić, Filip	
Semantička segmentacija za manipuliranje odjevnim predmetima		Wachtler, Elena	
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 slijeđenjem trajektorije za multirotorske letjelice podložne smetnjama i nesigurnosti modela		Kovač, Marin	
Koreografija jata bespilotnih letjelica		Glavić Sanković, Paola	
Detekcija kretanja u sustavima video-nadzora		Vencl, Anita	
Distribuirana optimizacija raspoređivanja zadataka s ograničenjima u više-robotskim sustavima		Sebešić, Dominik	
Rekonstrukcija 3D modela objekta primjenom robotske ruke		Travančić, Robert	
Upravljanje robotom vodičem u poznatom prostoru korištenjem prepoznavanja govora		Lukić, Katarina	
Programsko sučelje za upravljanje robotom Pepper putem tableta		Vulama, Jakov	
Višeagentski sustav za potragu i spašavanje zasnovan na djelomično osmotrivim Markovljevim procesima odlučivanja		Peti, Marijana	
Autonomno izbjegavanje prepreka bespilotnom letjelicom korištenjem algoritma potencijalnih polja		Kutleša, Ivo	
Istovremena lokalizacija i mapiranje bespilotnom letjelicom korištenjem Google Cartographer alata		Marjanović, Zvonimir	

Detekcija kolizije u stvarnom vremenu i planiranje gibanja robota u kompleksnom radnom okruženju		Juričan, Fran	
Implementacija mobilnog robotskog sustava za kontrolu pristupa i zaštitu strukturiranog zatvorenog okoliša		Andrić, Jure	
Optimizacija programskog rješenja za modifikaciju punjenja visoke peći dodavanjem nove sirovine (peleta)		Odak, Ivan	
Upravljanje robotom Pepper putem govora		Ferenca, Matko	
Interakcija Pepper robota s ljudima opisana metodom stabla ponašanja		Ljubotina, Petar	
Primjena stabala ponašanja za robusno izvršavanje zadataka robotskih sustava		Markovinović, Luka	
Simulacija metode za autonomno istraživanje mora primjenom heterogenog robotskog sustava		Patrlj, Leo	
Planiranje misije autonomnog plovila		Gregorić, Luka	
Kretanje mobilnog robota u strukturiranom zatvorenom okolišu korištenjem pametnih mapa		Bejić, Ivan	
Robotski zadatak raščišćavanja hrpe za automatsko rukovanje paketima nakon automatskog sortiranja		Slošić, Vladimir	
Planiranje trajektorije manipulatora za mehaničku obradu površine		Marković, Petar	
Glasovno upravljanje mobilnim robotom korištenjem ZedBoard-a		Matek, Dora	
Algoritam detekcije čovjeka pomoću 3D laserskog senzora		Bognar, Luka	
Nadogradnja modelskog prediktivnog upravljanja bespilotnom letjelicom MORUS		Radoš, Branko	
Planer za homogeni višerobotski sustav zasnovan na linearnoj temporalnoj logici		Pleslić, Leon	
Planiranje i koordinacija heterogenog višerobotskog sustava u zadatku izgradnje zida		Križmančić, Marko	
Sustav za interaktivnu lokalizaciju i izradu karti iz podataka prikupljenih laserskim senzorom		Milijaš, Robert	
Upravljanje impedancijom letjelice uz estimaciju krutosti okoline		Lovrić, Ana	
Upravljanje pozicijom bespilotne letjelice korištenjem UWB sustava za pozicioniranje		Crnjac, Mislav	
Regulacija temperature makete toplinskog sustava pomoću PLC-a		Gaćina, Marija	
Analiza energetske održivosti heterogenog podvodnog robotskog sustava		Petrović, Tamara	
Analiza utjecaja opservacijske funkcije na konvergenciju konsenzus protokola po povjerenju		Landeka, Mate	
Analiza utjecaja i adaptacija komunikacijskog perioda algoritma povjerenja		Pogačić, Kata	
Analiza učinkovitosti upravljanja višerobotskim sustavom zasnovanog na privatnim zonama		Sesar, Branimir	
Izvedba manipulacijskih zadataka robota primjenom strojnog učenja		Križmančić, Marko	

Korisničko sučelje za praćenje statusa podvodnog robotskog sustava		Gaćina, Marija	
Slijeđenje ljudi s Pioneer 3DX robotima zasnovano na QR kodu		Papak, Jurica	
Protokol za razvoj povjerenja među nekooperativnim agentima		Kovač, Annie	
Implementacija grafo-analitičke metode identifikacije procesa u Schneider PLC-u		Bogdan, Marin	
Implementacija i evaluacija algoritma čistog slijeđenja i Stanley algoritma kao zasebnih ROS paketa		Ivkić, Dajana	
Modernizacija sustava upravljanja valjačkog stana		Kovačević, Marko	
Navigacija u multi-agentskom sustavu primjenom konsenzusa po povjerenju		Jurić, Demijan	
Utjecaj kašnjenja u komunikacijskom kanalu na uspostavu povjerenja u multiagentskim sustavima		Crnjac, Mislav	
Evaluacija multi-agentskih sustava temeljenih na povjerenju između agenata		Jerončić, Ivana	
Implementacija modela gibanja pčele u ASSISI-playground simulatoru		Ljubić, Dario	
Utjecaj modela gibanja pčele na kolektivno ponašanje grupe		Petković, Tomislav	
Decentralizirano raspoređivanje zadataka za više vozila		Hrabar, Ivan	
Implementacija modela Skilled LGV1000 vozila u Gazebo simulatoru		Rezo, Ivan	
Koordinacija vozila planiranjem putanja korištenjem OMPL biblioteke		Varnica, Ivan	
Koordinacija vozila primjenom ORCA metode		Bedeković, Matija	
Centralizirano upravljanje strukturalno promjenljivim sustavima s više vozila zasnovano na pridjeljivanju resursa		Petrović, Tamara	