

Vrijeme izvoza: 25.04.2024. 09:16:18

Repozitorij: repozitorij.fer.unizg.hr

Ukupan broj zapisa na URL-u: 132

Broj izvezenih zapisa: 100

Naslov	URL	Autori	Naslov izvornika
Renderiranje scene pomoću dubokog učenja		Žagar, Niko Pave	
Praćenje više objekata pomoću metode višestrukih hipoteza		Bošnjak, Matko	
Trodimenzionalna rekonstrukcija scene pomoću događajne kamere		Bataljak Savić, Sven	
State estimation and multiple moving object tracking on Riemannian manifolds		Bićanić, Borna	
Autonomno upravljanje vozilom zasnovano na metodama dubokog učenja		Jukić, Ana Petra	
Modelsko prediktivno upravljanje za autonomne utrke		Rastovski, Robert	
Monokularna estimacija dubine u autonomnoj vožnji uz poznatu visinu kamere		Dinčir, Karlo	
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	
Trodimenzionalna rekonstrukcija scene iz slijeda slika		Kurtović, Alen	
Vizualna odometrija i kartiranje vanjskog prostora		Anić, Piero	
Filter združenog vjerojatnosnog pridruživanja podataka		Macukić, Patrik	
Praćenje gibajućih objekata pomoću filtra gustoće vjerojatnosti hipoteza		Peroš, Marko	
Robust visual place recognition using deep representations and sequence-based image matching		Maltar, Jurica	
Procjena čovjekove namjere zasnovana na podacima vizualnog senzora		Marić, Jelena	
Praćenje objekata metodom globalnih najbližih susjeda		Možnik, Dorian	
Ponavljajuće neuronske mreže i Gaussovi procesi za modeliranje nelinearne dinamike za modelsko prediktivno upravljanje		Marić, Ante	

Istovremena lokalizacija i mapiranje u simuliranim okruženjima		Penava, Jelena	
Human action and motion prediction in industrial human-robot shared environments using probabilistic decision-making methods		Petković, Tomislav	
Samo-nadzirano učenje procjene dubine za nekalibrirane kamere.		Pašalić, Ante	
Detekcija objekata u stvarnom vremenu korištenjem dubokih neuronskih mreža		Jurič, Katarina	
Praćenje objekata za autonomna vozila u CARLA simulatoru		Pavić, Ivor	
Socijalna navigacija mobilnih robota		Mandić, Nikola	
Precizna detekcija prometnih čunjeva laserskim senzorom udaljenosti na stazama za utrku automobila		Vinković, Ante	
Simulacija robotskog manipulatora u MuJoCo simulatoru		Jurić, Marko	
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	
Analiza kvalitete kalibracije perspektivne kamere s distorzijom leće		Krkobabić, Saša	
Planiranje gibanja mobilnog robota u simuliranom okruženju		Filipović, Ivan	
Združeno prognoziranje značajki i njihova pomaka za predviđanje semantičke budućnosti u videu		Šarić, Josip	
Estimacija stanja i praćenje manevrirajućih objekata		Jelavić, Matej	
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	
Fuzija podataka radar-IMU-kamera sustava za estimaciju vlastitog gibanja		Štironja, Vlaho-Josip	
Praćenje više gibajućih objekata pomoću mješavina Gaussovih razdioba		Arambašić, Nikola	
Algoritmi za detekciju i uparivanje značajki		Idžojić, Iva	
Istovremena lokalizacija i mapiranje za stereo kamere u autonomnim vozilima		Mišić, Tin	
Lokalizacija mobilnih robota pomoću događajnih kamera		Sladić, Ante	
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	
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	
Stereo vizualno upravljanje mobilnim robotom		Car, Ena	
Rekonstrukcija podataka događajnih kamera korištenjem videa		Dinčir, Karlo	
Predviđanje čovjekove trajektorije korištenjem metoda strojnog učenja		Rastovski, Robert	
Prepoznavanje značajki ronioca u sonarskoj slici		Čičin-Šain, Zdravko	
Izgradnja digitalnog blizanca automatizirane proizvodne linije		Mirković, Pavle	
Točnost lokalizacije mobilnog robota u unutarnjem prostoru zasnovan na laserskom senzoru udaljenosti		Mustapić, Nives	
Detekcija i praćenje značajki prikladnih za upravljanje smjerom kretanja vozila		Vrljičak, Stjepan	
Monokularna estimacija dubine scene dubokim neuronskim mrežama		Gršković, Zvonimir	
Upravljanje smjerom gibanja mobilnoga robota zasnovano na vizualnim značajkama		Prusac, Viktor	
Estimacija trajektorije mobilnoga robota zasnovana na optimizaciji na grafu		Kendeš, Filip	
Udaljeno prikupljanje podataka s višesenzorskih ugradbenih sustava		Forko, Zvonimir	
Detekcija i praćenje 3D objekata u slici kamere na vozilu primjenom dubokih neuronskih mreža		Kušec, Matija	
Robotska manipulacija zasnovana na detekciji objekata sonarom		Jelavić, Matej	
Rekonstrukcija videa iz podataka s vizijskog senzora zasnovanog na događajima		Šarić, Lovro	

Praćenje položaja ljudskog kostura korištenjem fuzije više senzora		Marić, Jelena	
Predviđanje trajektorije loptice dubinskim vizualnim senzorom		Bataljak Savić, Tibor	
Prediktivno upravljanje industrijskim procesom pomoću PLC-a		Šušak, Andrea	
Upravljanje punjenjem baterijskog sustava u laboratorijskoj mikromreži		Šaš Bogović, Martin	
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	
Upravljanje mobilnim robotom pomoću Microsoft HoloLens naočala za proširenu stvarnost		Gracin, Renato	
Odometrija mobilnoga robota zasnovana na radarskom senzoru		Štironja, Vlaho-Josip	
Praćenje više gibajućih objekata algoritmima optimalnog pridrživanja		Franjičević, Ilijana	
Ekstrinzično umjeravanje sustava više sonara		Margeta, Sandro	
Planiranje gibanja robotske ruke za blokiranje gibajuće loptice		Schwirtlich, Benjamin	
Simulacija urbane okoline za testiranje algoritama percepcije autonomnih vozila		Kostelac, Luka	
Rekonstrukcija okoline zasnovana na slikama stereo kamere		Pavičić, Pavle	
Teleoperacija praćenjem čovjekove ruke dubinskom kamerom		Maros, Josip	
Detekcija i praćenje kutova pomoću vizijskih senzora zasnovanih na događajima		Pavliš, Antonio	
Lokalizacija zasnovana na sustavu vizualnih markera		Martić, Marija	
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	
Izrada grafičkog sučelja za upravljanje formacijom bespilotnih plovnih platformi		Starčević, Jerko	
Vizualno slijeđenje mobilnim robotom s diferencijalnim pogonom		Kuvačić, Dario	
Autonomna navigacija mobilnoga robota zasnovana na neuronskim mrežama		Vrličak, Stjepan	
Detekcija i praćenje poligonalnih objekata u oblaku točaka		Kušec, Matija	
Digitalno modeliranje proizvodnog procesa u sklopu paradigme Industrija 4.0		Posinković, Borna	
Estimacija vlastitog gibanja mobilnog robota rotirajućim 3D laserskim senzorom udaljenosti		Čirjak, Anđela	
Ispravljanje distorzije rotirajućeg 3D laserskog senzora udaljenosti uzrokovane gibanjem mobilnoga robota		Jurić, Demijan	
Izgradnja karte mobilnim robotom Turtlebot rotirajućim laserskim senzorom udaljenosti		Liović, Karlo	
Izgradnja kratkoročne karte leddar sensorima za autonomno parkiranje vozila		Kotarski, Dominik	
Lokalizacija i navigacija mobilnog robota Turtlebot pomoću rotirajućeg laserskog senzora udaljenosti		Prusac, Viktor	
Praćenje značajki u dinamičkom vizijskom senzoru s aktivnim pikselima		Miškulin, Sabrina Eugenie	
Sustav upozorenja od naleta u simulacijskom okruženju		Gršković, Zvonimir	
Umjeravanje dinamičkog vizijskog senzora s aktivnim pikselima		Kontić, Anton	
Upravljanje autonomnim parkiranjem vozila zasnovano na leddar sensorima		Kapetanović, Kristian	
Upravljanje mobilnim robotima pomoću holograma naočala za proširenu stvarnost		Filipović, Branimir	
Poboljšanje guste estimacije stereo dubine korištenjem informacija iz prethodnih slika		Hadviger, Antea	
Daljinsko vođenje mobilnog robota aplikacijom za Android		Dinčir, Dorian	
Od globalnoga prema lokalnome: Održavanje točnosti estimacija stanja mobilnog manipulatora ne dugačkim trajektorijama		Marić, Filip	
Arhitektura i dizajn sustava za logističko upravljanje mobilnim robotom		Ivanković, Tomislav	
Upravljanje korisničkim računima unutar sustava za logističko upravljanje mobilnim robotom		Volf, Karlo	
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	
Estimacija položaja mobilnog uređaja fuzijom inercijskih senzora na mobitelu		Grgić, Borna	
Estimacija relativne transformacije između uparenih očitavanja 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	
Automatizacija filtra komine u procesu proizvodnje piva		Đurić, Ivan	
Navigacija mobilnog robota pomoću Matlaba		Labura, Domagoj	
Modeliranje autonomnoga mobilnoga robota u ROS programskom okruženju		Bektešević, Emil	
Detekcija anomalija u stanjima ronioca		Fodor, Karlo	
Mobilna aplikacija za prostornu navigaciju putem zvuka		Kurečki, Dario	
Daljinsko vođenje svesmjerne mobilne platforme s povratnom vezom po sili		Leibner, Dean	
Protokol za uspostavu povjerenja u multi-agentskim sustavima s promjenjivom topologijom		Maždin, Petra	
Razvoj algoritma upravljanja autonomnom letjelicom s više rotora zasnovanog na promjenjivom centru mase		Borovina, Katarina	
Kinematika robotske ruke Kinova Jaco		Radišić, Ana Marija	
Teleoperacija robotske ruke Kinova Jaco 3D kamerom		Marić, Filip	
Moving objects detection and tracking by omnidirectional sensors of a mobile robot		Marković, Ivan	