

<https://repozitorij.fer.unizg.hr/user/profile/mbz/339850>

Vrijeme izvoza: 02.04.2025. 20:44:44

Repozitorij: repozitorij.fer.unizg.hr

Ukupan broj zapisa na URL-u: 23

Broj izvezenih zapisa: 23

<b>Naslov</b>	<b>URL</b>	<b>Autori</b>	<b>Naslov izvornika</b>
INTEGRACIJA BATERIJA NA PUTNIČKOM BRODU		Majić, Mateo	
Model based motion planning for manipulation with heterogeneous robotic systems under constraints		Ivanović, Antun	
Detekcija i klasifikacija morskog otpada iz podvodnih slika korištenjem konvolucijskih neuronskih mreža		Đuraš, Antun	
Dizajn i konstrukcija autonomnog površinskog plovila s platformom za slijetanje		Marinković, Ivan	
Izrada i primjena solarnih origami modula		Stražičić, Luka	
Primjena tehnologije 3D modeliranja u izradi simulacijskih modela i modela prostora u virtualnom okruženju		Kovač, Lea	
Centralizirano upravljanje kinetičkim origami modulima		Di Reda, Stjepan	
Dizajn i konstrukcija kinematičkih origami modula		Jurjević, Toni	
Modeliranje i upravljanje mjernom i otpremnom linijom terminala za skladištenje i manipulaciju naftnih derivata		Oršulić, Marko	
Mjerenje i digitalna obrada procesnih veličina		Marić, Luka	
Upravljanje modularnim robotima		Prkačin, Vicko	
Strategije pozicioniranja i diverzifikacije na primjeru poduzeća Verbum d.o.o.		Musladin, Ana	
Implementacija strategije diferencijacije i pozicioniranja na društvenim mrežama		Vlahović, Vanja	
Rizici i sigurnost informacijskih sustava		Čebirić, Teo	
Obilježja i značaj marketing miksa u internetskom okruženju		Boban, Petra	
Posebnosti oglašavanja u internetskom okruženju		Žitković, Petra	
Autonomno izvršavanje zadataka u okviru izviđačke misije NAO robota		Babić, Anja	
Implementacija algoritma koordiniranog upravljanja letjelicama u svrhu prijenosa tereta		Bartulović, Mihovil	
Metode za dinamičko određivanje staza na laboratorijskom sustavu s više vozila		Erdelić, Tomislav	

Prepoznavanje hrvatskih riječi pomoću Nao robota		Bagić, Matija	
Raspoznavanje gesta na temelju 2D slike i na temelju RGBD prikaza		Hrvatinić, Kruno	
Realizacija sustava za upravljanje četveronožnim robotom zasnovanog na mikrokontroleru STM32F407VG		Čovran, Mislav	
Zvučna i vizualna percepcija okoline tijekom izviđačke misije NAO robota		Jagodin, Nikola	