

Vrijeme izvoza: 28.03.2024. 16:39:26

Repozitorij: [repozitorij.fer.unizg.hr](https://repozitorij.fer.unizg.hr)

Ukupan broj zapisa na URL-u: 9

Broj izvezenih zapisa: 9

Naslov	URL	Autori	Naslov izvornika
Stereo vizualno upravljanje mobilnim robotom		Car, Ena	
Analiza i odabir značajki potrebnih za predviđanje čovjekove trajektorije		Šulc, Luka	
Predviđanje čovjekove trajektorije korištenjem metoda strojnog učenja		Rastovski, Robert	
Višesenzorska izgradnja karte i lokalizacija korištenjem 3D laserskog senzora i stereokamere		Vučić, Filip	
Estimacija trajektorije mobilnoga robota zasnovana na optimizaciji na grafu		Kendeš, Filip	
Rekonstrukcija videa iz podataka s vizijskog senzora zasnovanog na događajima		Šarić, Lovro	
Praćenje više gibajućih objekata algoritmima optimalnog pridriživanja		Franjičević, Ilijana	
Estimacija vlastitog gibanja mobilnog robota rotirajućim 3D laserskim senzorom udaljenosti		Čirjak, Andela	
Implementacija i evaluacija geometrijskog upravljanja multirotorskim letjelicama		Čirjak, Andela	