

Vrijeme izvoza: 20.04.2024. 11:51:40

Repozitorij: repozitorij.fer.unizg.hr

Ukupan broj zapisa na URL-u: 36

Broj izvezenih zapisa: 36

Naslov	URL	Autori	Naslov izvornika
Renderiranje scene pomoću dubokog učenja		Žagar, Niko Pave	
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	
Socijalna navigacija mobilnih robota		Mandić, Nikola	
Estimacija stanja i praćenje manevrirajućih objekata		Jelavić, Matej	
Izgradnja digitalnog blizanca unutarnjeg prostora iz gustog oblaka točaka		Klobučarević, Paula	
Planiranje gibanja mobilnih robota u kontinuiranom prostoru konfiguracija		Križanović, Tomislav	
Robotska manipulacija deformabilnim objektima		Antolčić, Antonio	
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	
Dijeljena autonomija u navigaciji mobilnih robota		Buljan, Luka	
Fuzija podataka radar-IMU-kamera sustava za estimaciju vlastitog gibanja		Štironja, Vlaho-Josip	
Planiranje trajektorija gibanja više vozila na cestama i križanjima		Bašić, Ante	

Praćenje više gibajućih objekata pomoću mješavina Gaussovih razdioba		Arambašić, Nikola	
Prepoznavanje rukom pisanih matematičkih izraza pomoću konvolucijskih neuronskih mreža		Stracenski, Danijel	
Primjena strojnog učenja za prepoznavanje CAPTCHA-e		Kovaček, Ana	
Upravljanje gibanjem mobilnog robota zasnovano na modelsko prediktivnom upravljanju		Markovinović, Luka	
Extrinsic and temporal calibration of heterogeneous mobile robot exteroceptive sensor systems		Peršić, Juraj	
Praćenje položaja ljudskog kostura korištenjem fuzije više senzora		Marić, Jelena	
Odometrija mobilnoga robota zasnovana na radarskom senzoru		Štironja, Vlaho-Josip	
Teleoperacija praćenjem čovjekove ruke dubinskom kamerom		Maros, Josip	
Lokalizacija zasnovana na sustavu vizualnih markera		Martić, Marija	
Detekcija i praćenje poligonalnih objekata u oblaku točaka		Kušec, Matija	
Izgradnja kratkoročne karte leddar sensorima za autonomno parkiranje vozila		Kotarski, Dominik	
Sustav upozorenja od naleta u simulacijskom okruženju		Gršković, Zvonimir	
Sustav upravljanja gibanjem električnog tramvaja u kritičnim situacijama		Raos, Fran	
Umjeravanje dinamičkog vizijskog senzora s aktivnim pikselima		Kontić, Anton	
Upravljanje autonomnim parkiranjem vozila zasnovano na leddar sensorima		Kapetanović, Kristian	
Pasivni sustav pomoći vozaču zasnovan na percepciji prostora oko vozila		Peršić, Juraj	
Analiza rada i razvoj korisničkog sučelja za biometrički sustav e-Health		Peršić, Juraj	