

Vrijeme izvoza: 19.04.2024. 17:10:10

Repozitorij: repozitorij.fer.unizg.hr

Ukupan broj zapisa na URL-u: 11

Broj izvezenih zapisa: 11

Naslov	URL	Autori	Naslov izvornika
Optimal control of a mobile manipulator for spraying and suckering tasks in viticulture		Vatavuk, Ivo	
Prilaz mobilnog manipulatora biljci vinove loze korištenjem dubinske kamere		Brkić, Jan	
3D SLAM metode i obrada skupova 3D podataka za stvaranje karte vinograda pogodne za navigaciju mobilnog manipulatora		Braut, Luka	
Detekcija izvođenja rehabilitacijskih vježbi ramena pomoću robota Pepper		Furač, Lovro	
Dirigirana govorna komunikacija robota Peppera i pacijenta pri izvođenju rehabilitacijskih vježbi ramena		Raspudić, Luka	
Klasifikacija smjera gledanja kamere na mobilnom robotu u odnosu na smjer reda u vinogradu pomoću neuronskih mreža		Samardžija, Jakov	
Određivanje položaja i smjera vizualnog senzora Realsense T265 i fuzija sa GPS-om		Pardon, Josip	
Rekonstrukcija 3D modela objekta primjenom robotske ruke		Travančić, Robert	
Pouzdana detekcija vinove loze korištenjem RGBD kamere		Slaviček, Petar	
Korištenje centroidalne dinamike za automatsko generiranje pokreta cijelog tijela humanoidnog robota pri izvođenju zadatka		Vatavuk, Ivo	
Hodanje robota NAO niz stepenice		Vatavuk, Ivo	