https://repozitorij.unizg.hr/en/user/profile/mbz/130120

Time of export: 29.03.2024. 10:57:31
Repository: repozitorij.unizg.hr
Number of records on this URL: 156
Records exported: 100

Title	URL	Authors	Host item title
Increasing Motorway Operational Capacity by Dynamic Adaptation of Variable Speed Limit Zones Based on Cooperative Learning Agents		Kušić, Krešimir	
State estimation and multiple moving object tracking on Riemannian manifolds		Bićanić, Borna	
Trodimenzionalna rekonstrukcija scene iz slijeda slika		Kurtović, Alen	
Robust visual place recognition using deep representations and sequence-based image matching		Maltar, Jurica	
Ponavljajuće neuronske mreže i Gaussovi procesi za modeliranje nelinearne dinamike za modelsko prediktivno upravljanje		Marić, Ante	
A geometric approach for generating feasible configurations of robotic manipulators		Marić, Filip	
Human action and motion prediction in industrial human-robot shared environments using probabilistic decision-making methods		Petković, Tomislav	
Lokalizacija mobilnog robota primjenom Kalmanova filtra i sonara		Žiger, Tomislav	
Autonomous agent localization in dynamic scenarios based on visual sensor data fusion		Popović, Goran	
Vizualno praćenje gibajućih objekata pomoću dubokog učenja		Bučar, Lovro	
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	
Modelsko prediktivno upravljanje za autonomne utrke		Lopotar, Matej	
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	
Nenadzirano učenje modela za monokularnu procjenu dubine		Bilić, Ivan	
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	
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	
Udaljeno prikupljanje podataka s višesenzorskih ugradbenih sustava		Forko, Zvonimir	
Diagnostika u održavanju elemenata signalno-sigurnosnih uređaja		Šipuš, Darko	
Extrinsic and temporal calibration of heterogeneous mobile robot exteroceptive sensor systems		Peršić, Juraj	
Prijedlog telekomunikacijskog sustava na spojnim međunarodnim prugama		Žunić, Joško	
Detekcija i praćenje 3D objekata u slici kamere na vozilu primjenom dubokih neuronskih mreža		Kušec, Matija	
Prepoznavanje gesti za vizijske senzore zasnovane na događajima pomoću konvolucijskih neuronskih mreža		Marić, Ante	
Praćenje putanje manipulatorom robusno na singularitete		Guberina, Marko	
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	
Planiranje gibanja bespilotne letjelice s obzirom na procjenu rizika od kvarnih stanja		Osmić, Nedim	
Autonomna navigacija mobilnih robota zasnovana na ultrazvučnim senzorima udaljenosti		Ivanjko, Edouard	
Vizualizacija i teleoperacija mobilnoga robota pomoću naočala za proširenu stvarnost Microsoft HoloLens		Pisac, Ivana	
Detekcija i praćenje kutova pomoću vizijskih senzora zasnovanih na događajima		Pavliš, Antonio	
Potporno učenje za robotske manipulatore		Baković, Luka	
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	

Elektronička oprema za osiguranje malih željezničkih kolodvora		Pokupec, Mario	
Model modernizacije osiguranja uređaja željezničko-cestovnog prijelaza		Katalinić, Marko	
Modeliranje procesa i estimacija stanja u kontaktnoj površini automobilskog kotača i podloge		Matuško, Jadranko	
Prijedlog tehničkih specifikacija svjetlosne signalizacije na željezničkim prugama »HŽ infrastrukture«		Dömötörffy, Vedran	
Vizualno slijeđenje mobilnim robotom s diferencijalnim pogonom		Kuvačić, Dario	
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	
Praćenje značajki u dinamičkom vizijskom senzoru s aktivnim pikselima		Miškulin, Sabrina Eugenie	
Sustav upravljanja gibanjem električnog tramvaja u kritičnim situacijama		Raos, Fran	
Umjeravanje dinamičkog vizijskog senzora s aktivnim pikselima		Kontić, Anton	
Cooperative Ramp Metering for Urban Motorways Based on Machine Learning		Gregurić, Martin	
Poboljšanje guste estimacije stereo dubine korištenjem informacija iz prethodnih slika		Hadviger, Antea	
Mogućnost primjene novih tehnologija u sustavima skretnica na hrvatskim željeznicama		Pavić, Domagoj	
Vizualna odometrija u stvarnome vremenu za robusnu navigaciju u nepoznatim složenim okruženjima		Cvišić, Igor	
Daljinsko vođenje mobilnog robota aplikacijom za Android		Dinčir, Dorian	
Od globalnoga prema lokalnome: Održavanje točnosti estimacija stanja mobilnog manipulatore 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 očitanja 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	
Navigacija mobilnog robota pomoću Matlaba		Labura, Domagoj	
Analiza sučelja između uređaja relejnog automatskog pružnog bloka i elektroničkog željezničko-cestovnog prijelaza		Matanić, Dalibor	
Autonomno istraživanje nepoznatih velikih unutarnjih prostora mobilnim robotom za izgradnju trodimenzionalnoga modela		Maurović, Ivan	
Multiple moving objects tracking based on random finite sets and Lie groups		Ćesić, Josip	
Modeliranje autonomnoga mobilnoga robota u ROS programskom okruženju		Bekteševi, Emil	
Modularna struktura grupnog upravljanja hidroelektranom		Gršković, Marko	
Pasivni sustav pomoći vozaču zasnovan na percepciji prostora oko vozila		Peršić, Juraj	
Procjena gustoće gibajućih agenata u dvodimenzionalnom prostoru		Polić, Marsela	
Određivanje parametara stubišta na osnovi mjerenja laserskim daljinomjerom		Brkić, Branimir	
Autonomno uspinjanje mobilnog robota po stubama		Miškulin, Sabrina Eugenie	
Daljinsko vođenje svesmjerne mobilne platforme s povratnom vezom po sili		Leibner, Dean	
Automatizirano upravljanje željezničko-cestovnim prijelazima u razini		Ljubić, Vedran	
Elektronička signalno-sigurnosna sučelja prema čovjeku		Kukić, Marko	
Koordinirano upravljanje više mobilnih robota s kinematičkim i dinamičkim ograničenjima		Petrinić, Toni	
Modeliranje praćenja i analize neispravnosti rada signalno-sigurnosnih uređaja		Tuškanec, Marinko	
Primjena sonara na robotu Baxteru		Šelek, Ana	
Kinematika robotske ruke Kinova Jaco		Radišić, Ana Marija	
Upravljanje rukama robota Baxter metodom ponavljanja učenih gibanja		Šumiga, Antonija	

Teleoperacija robotske ruke Kinova Jaco 3D kamerom		Marić, Filip	
Sustav električnog grijanja skretnica		Franjković, Dražen	
Detekcija zatvaranja petlje u SLAM-u temeljenom na podvodnim vizualnim podacima		Bibulić, Aleksandar	
Optimalna i fleksibilna alokacija propulzije za holonomsku površinsku platformu		Vončina, Fran	
Razvoj podvodnog sustava s promjenjivim uzgonom		Sokolić, Andrej	
Uočavanje i izlučivanje dinamičkih objekata stereovizijskim sustavom i radarima na vozilu		Obrvan, Marko	
Korištenje istraživačkog robota Baxter za dvoručnu manipulaciju predmetima		Žagar, Bare Luka	
Planiranje gibanja mobilnih robota primjenom konfiguracijske rešetke		Martinović, Ilija	
Programska podrška za audio sučelje mobilnoga robota		Kušec, Alen	
Osiguranje željezničkog prometa automatskim pružnim blokom		Francuz, Darko	
Aktivno potiskivanje niskofrekvencijskih struja smetnji primjenom upravljanih mrežnih sučelja energetskih pretvarača u željezničkim vozilima		Težak, Nenad	
Model-based approach to real-time embedded control systems development with legacy components integration		Babić, Josip	
Moving objects detection and tracking by omnidirectional sensors of a mobile robot		Marković, Ivan	
Coordinated optimal control of wind farm active power		Spudić, Vedrana	
Estimator emocionalnih stanja u stvarnom vremenu zasnovan na dubinskoj analizi fizioloških signala		Kukolja, Davor	
Upravljanje mlinovima ugljena u termoelektranama na ugljen		Franković, Valdi	
Sustainability of embedded control systems for rail vehicles and power generation units		Marijan, Siniša	
Adaptive stimulation of emotional system based on virtual reality		Popović, Siniša	
Pose estimation of mobile robots in partially and completely unknown environments		Kitanov, Andrej	
Planiranje gibanja autonomnih mobilnih robota u dinamičkim i nepoznatim unutarnjim prostorima		Đakulović, Marija	
Samopodesivi stabilizator elektroenergetskog sustava zasnovan na neizrazitom modelu		Tečec Ribarić, Zlatka	
Primjena vlastitih oscilacija u vođenju i upravljanju plovilima		Mišković, Nikola	
Localization, motion planning and control of mobile robots in intelligent spaces		Brezak, Mišel	

Primjena kliznog režima upravljanja u sekundarnoj regulaciji frekvencije i djelatne snage razmjene elektroenergetskih sustava		Vrdoljak, Krešimir	
Upravljanje vjetroagregatom s ciljem smanjenja dinamičkih opterećenja konstrukcije		Jelavić, Mate	
Razvrstavanje vremenskih nizova temeljeno na fragmentaciji kvalitativnog prostora		Jagnjić, Željko	
Procjena stanja nelinearnih dinamičkih sustava s neodređenostima		Matuško, Jadranko	
Time Optimal Control of Piecewise Affine Systems		Vašak, Mario	
Proširenje područja rada sinkronog generatora adaptivnim upravljanjem upotrebom neuronskih mreža		Mišković, Mato	
Autonomous mobile robots localization in large indoor environments by using ultrasound range sensors		Banjanović-Mehmedović, Lejla	
Procjena teško mjerljivih procesnih veličina na temelju pogonskih podataka		Slišković, Dražen	
Predikcijsko upravljanje procesima s više ulaza i više izlaza		Bego, Ozren	
Umjetni neuronski sustav odlučivanja o kupovini sirove nafte		Domijan, Predrag	
Motion planning of mobile robots in indoor environments		Maček, Kristijan	
Estimacija koncentracija komponenata u kemijskim smjesama		Brščić, Dražen	
Sinteza trajektorije autonomnog pokretnog objekta oponašanjem operatera		Kulić, Ranka	
Slijedna konfiguracija sustava upravljanja mobilnim robotom		Simić, Ranko	
Sustav za automatizaciju procesa uzdužne ventilacije u cestovnim tunelima		Horvat, Jasna	
Sprječavanje potpunog zastoja u sustavima s diskretnim događajima primjenom Petrijevih mreža		Kezić, Danko	
Sustavi upravljanja zasnovani na kliznim režimima uz primjenu inteligentnih metoda		Barić, Miroslav	
Upravljanje procesima prerade pitke vode u vodoopskrbnim sustavima gradova		Azenić, Boris	
Upravljanje toplinskim procesima u šaržnom kemijskom reaktoru		Granoša, Željko	
Identifikacija i upravljanje nelinearnim vremenski promjenljivim procesima primjenom neuronskih mreža		Baotić, Mato	