

<https://dabar.srce.hr/user/profile/mbz/130120>

Vrijeme izvoza: 19.05.2024. 04:46:29

Repozitorij: dabar.srce.hr

Ukupan broj zapisa na URL-u: 156

Broj izvezenih zapisa: 100

| Naslov                                                                                                                            | URL | Autori                | Naslov izvornika |
|-----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|-----|-----------------------|------------------|
| 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    |  |
| Modelske prediktivno upravljanje za autonomne utrke                                                  |  | Lopotar, Matej        |  |
| Metode umjeravanja 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 sensorima 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 automobilske kotača i podloge                           |  | Matuško, Jadranko         |  |
| Prijedlog tehničkih specifikacija svjetlosne signalizacije na željezničkim prugama »HŽ infrastrukture«                |  | Dömötörfy, 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 manipulatora 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                                               |  | Bičanić, 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 očitavanja 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                                                  |  | Bektešević, 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                                                                       |  | Miškulín, Sabrina Eugénie |  |
| 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                 |  |