

Vrijeme izvoza: 19.05.2024. 00:36:13

Repozitorij: dabar.srce.hr

Ukupan broj zapisa na URL-u: 37

Broj izvezenih zapisa: 37

Naslov	URL	Autori	Naslov izvornika
Renderiranje scene pomoću dubokog učenja		Žagar, Niko Pave	
Praćenje više objekata pomoću metode višestrukih hipoteza		Bošnjak, Matko	
Trodimenzionalna rekonstrukcija scene pomoću događajne kamere		Bataljak Savić, Sven	
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	
Filter združenog vjerojatnosnog pridruživanja podataka		Macukić, Patrik	
Praćenje gibajućih objekata pomoću filtra gustoće vjerojatnosti hipoteza		Peroš, Marko	
Procjena čovjekove namjere zasnovana na podacima vizualnog senzora		Marić, Jelena	
Ponavljajuće neuronske mreže i Gaussovi procesi za modeliranje nelinearne dinamike za modelsko prediktivno upravljanje		Marić, Ante	
Istovremena lokalizacija i mapiranje u simuliranim okruženjima		Penava, Jelena	
Samo-nadzirano učenje procjene dubine za nekalibrirane kamere.		Pašalić, Ante	
Detekcija objekata u stvarnom vremenu korištenjem dubokih neuronskih mreža		Jurić, Katarina	

Praćenje objekata za autonomna vozila u CARLA simulatoru		Pavić, Ivor	
High-dimensional trajectory optimization for robot motion planning based on Gaussian processes		Petrović, Luka	
Planiranje gibanja mobilnog robota u simuliranom okruženju		Filipović, Ivan	
Brzorastuća slučajna stabla za planiranje gibanja vozila nalik automobilu		Katić, Rebeka	
3D rekonstrukcija scene koristeći događajne kamere		Šestak, Josip	
Teleoperacija robotskom rukom korištenjem Android mobilnog uređaja		Furdi, Evelyn	
Razvoj algoritma za igranje trešete korištenjem potpornog učenja		Turina, Marko	
Robotska manipulacija zasnovana na detekciji objekata sonarom		Jelavić, Matej	
Prepoznavanje gesti za vizijske senzore zasnovane na događajima pomoću konvolucijskih neuronskih mreža		Marić, Ante	
Predviđanje trajektorije loptice dubinskim vizualnim senzorom		Bataljak Savić, Tibor	
Planiranje trajektorije agenta u suparničkoj igri za više igrača		Bašić, Ante	
Ekstrinzično umjeravanje sustava više sonara		Margeta, Sandro	
Planiranje gibanja robotske ruke za blokiranje gibajuće loptice		Schwirtlich, Benjamin	
Vizualizacija podataka mobilnoga robota pomoću Microsoft HoloLens naočala za proširenu stvarnost		Buljan, Luka	
Modeliranje gibanja svesmjerne platforme Andymark		Nosek, Hrvoje	
Automatska detekcija područja smanjene mogućnosti kretanja svesmjerne platforme Andymark		Mustapić, Nives	
Primjena samoučećeg algoritma za crtanje robotskom rukom robota Baxter		Ančić, Marija	
Samoučeće modelsko prediktivno upravljanje zasnovano na slijedu skupova upravljivih stanja		Petrović, Luka	
Upravljanje radnom snagom vjetroelektrane		Petrović, Luka	