

Vrijeme izvoza: 25.04.2024. 22:16:27

Repozitorij: repozitorij.unios.hr

Ukupan broj zapisa na URL-u: 109

Broj izvezenih zapisa: 100

Naslov	URL	Autori	Naslov izvornika
COSPER (COMplex Scene PERception) Robotska percepcija stvarnog svijeta: razumijevanje složenih scena (IP-2019-04-6819)		Cupec, Robert; Hržica, Mateja; Džijan, Matej; Šimundić, Valentin	
Promjena radnih valjaka valjaoničkog stana u toplom valjanju		Tomašević, Ivan	
Regulacija brzine crpke kiselgur filtra u filtraciji piva na Braumat sustavu		Mačešić, Mirko	
Automatska detekcija voća		Perić, Luka	
Implementacija modela dubokog učenja za prepoznavanje objekata na ugradbenim računalnim platformama		Pepić, Robert	
Određivanje trodimenzionalnog oblika i položaja transparentnih objekata u svrhu robotske manipulacije		Mihić, Vlatka	
Automatizacija kotla za kuhanje sladovine u pivovari na Braumat sustavu		Čakanić, Karlo	
Napredne tehnike pronalaženja puteva primjenom genetskog algoritma u Unityu		Muženjak, Nikola	
Praćenje proizvoda na izlaznoj liniji valjačkog stana		Šenhold, Filip	
Generiranje umjetnih slika lica pomoću generativnih suparničkih mreža		Čaleta, Mislav	
Otvaranje ormara robotskom rukom pomoću računalnog vida i upravljanja silom		Vulić, Lukrecia	
Otvaranje ladice robotskom rukom pomoću računalnog vida i upravljanja silom		Dukić, Jana	
Automatizacija stroja za ukomljavanje u proizvodnji piva na Braumat sustavu		Golubić, Monika	
State estimation and multiple moving object tracking on Riemannian manifolds		Bićanić, Borna	
Robotska manipulacija korištenjem računalnog vida i neuronske mreže Dex-Net		Stipić, Nikola	
Estimacija kinematičkih parametara objekata s pokretnim dijelovima		Ivezić, Dijana	
Robotska paletizacija primjenom računalnog vida		Rekić, Tomislav	

Simulacija hodajućeg robota		Bogadi, Hrvoje	
Hvatanje pravokutnih predmeta robotskom rukom pomoću računalnog vida		Bošnjak, Andrej	
Model kućišta za automatizirano prikupljanje uzoraka s digitalnog refraktometra		Osmakčić, Dorijan	
Autonomous agent localization in dynamic scenarios based on visual sensor data fusion		Popović, Goran	
Regulacija vertikalnog pomaka razdjelnika u procesu kontinuiranog lijevanja čelika		Pešut, Josip	
Usporedba metoda za izgradnju karte i navigaciju mobilnog robota u unutrašnjim prostorima		Strinić, Luka	
Simulator sustava upravljanja vodilicom za regulaciju napetosti trake u toplom valjanju		Lazor, Denis	
Detekcija i praćenje ljudi u radnom okruženju robota pomoću RGB-D kamere i YOLO algoritma		Svirac, Damian	
Simulacija rada hidrauličkog oscilatora kokile pri različitim brzinama lijevanja čelika		Azinović, Lucija	
Upravljanje razinom čelika u kokili upotrebom linearno kvadratnog Gaussovog regulatora		Bačić, Ivan	
Izgradnja 3D modela objekata pomoću robotske ruke i 3D kamere		Kovačević, Mihovil	
Izgradnja 3D modela prostorijske pomoću robotske ruke i 3D kamere		Kolačko, Deni	
Prepoznavanje objekata i njihovih dijelova na složenim scenama		Varga, Hrvoje	
Mobilna aplikacija za nadzor i upravljanje robotskim sustavom		Perišić, Luka	
Klasifikacija objekata prikazanih na dubinskim slikama pomoću umjetne neuronske mreže		Križanac, Rea	
Izbjegavanje sudara s preprekom pomoću ultrazvučnog senzora za maketu autonomnog vozila		Čaleta, Mislav	
Detekcija i praćenje ljudi u svrhu sigurnog kretanja čovjeka u radnom prostoru robota		Mihelčić, Dario	
Sigurnosni sustav za prepoznavanje ljudi u radnom prostoru robota zasnovan na AdaBoost algoritmu i stroju s potpornim vektorima		Šimundić, Valentin	
Stvaranje 3D modela prostorijske fuzijom 3D oblaka točaka snimljenih 3D kamerom		Tomašić, Branimir	
Rukovanje problemom neuravnoteženosti klasa putem preuzorkovanja		Zmeškal, Ivan	
Nadzor industrijskog procesa pomoću PLC-a opremljenog modulom Siemens IOT2040		Damjanović, Davor	
Izrada sučelja čovjek-stroj za jednostavan industrijski proces		Perošević, Luka	
Simulacija evakuacije produkta na proizvodnoj liniji za kontinuirano lijevanje čelika		Brkić, Davor	
Projektiranje rasprednog regulatora dvaju regulacijskih krugova miješalice tople vode		Felber, Matija	

Regulacija pozicije dva hidraulička cilindra u mehaničkoj sprezi		Kuridža, Aleksandra	
Upravljanje helikopterom		Križanac, Karla	
Semantička segmentacija 3D snimki unutrašnjih prostora primjenom umjetne neuronske mreže		Stipić, Nikola	
Regulacija protoka pomoću proporcionalnog ventila		Pavrlšek, Ivan	
Klasifikacija tkiva kroničnih rana metodama strojnog učenja		Mičić, Vladimir	
Uzorkovanje i izračunavanje statističkih podataka		Dadić, Danijel	
KLASIFIKACIJA OBJEKATA I ODREĐIVANJE KORESPONDENCIJA DIJELOVA UNUTAR KLASA OBJEKATA NA DUBINSKIM SLIKAMA U SVRHU ROBOTSKE MANIPULACIJE		Đurović, Petra	
Programski blok za upravljanje sekvencom		Teni, Matko	
Modeliranje odlijeva čelika u procesu kontinuiranog lijevanja		Sabljo, Robert	
Sekvenca izmjene valjačkog stana horizontalnog tipa		Štigler, Darko	
Detekcija objekta na slici snimljenoj 3D kamerom i određivanje njegovog položaja		Živčić, Dominik	
Planiranje putanje alata robotskog manipulatora za obradu površine objekta na temelju 3D snimke		Čičić, Adrian	
AUTOMATIZACIJA POKRETNE TRAKE		Svirac, Damian	
Navigacija mobilnog robota pomoću RGB-D kamere		Vartušek, Emil	
Automatsko grupiranje podataka algoritmom k-means		Buršić, Siniša	
Detekcija udubljenja i rupa na 3D objektima		Stanić, Siniša	
FOURIEROV REZONATOR		Grubeša, Marko	
UPRAVLJANJE DIZALOM POMOĆU PROGRAMIRLJIVOG LOGIČKOG KONTROLERA		Šimundić, Valentin	
Raspoznavanje slova znakovnog jezika korištenjem postupaka strojnog učenja		Takač, David	
Left Atrial Appendage Segmentation and Analysis in Cardiovascular CT Images		Leventić, Hrvoje	
Usporedba algoritama čvrstog i neizrazitog grupiranja podataka za segmentaciju slike		Loina, Luka	
Sekvencioner za pokretanje hidrauličke jedinice		Strinić, Luka	
Sustav upravljanja robotskim manipulatorom pomoću 3D kamere u ROS okviru		Meisel, Marko	

Robotska manipulacija primjenom računalnog vida		Mihaljević, Maja	
Izrada preglednika za 3D modele uporabom OPENGL-a i C++ programskog jezika		Kakuk, Antun	
Sat s magnetnim pokaznikom		Živković, Andrej	
Upravljanje sustavom dvaju kolica		Brkić, Davor	
Klasifikacija objekata na RGB-D slikama primjenom metode skupa funkcija oblika		Varga, Hrvoje	
Pregled novijih algoritama za stereo viziju		Tisaj, Matea	
Robotska manipulacija s navođenjem pomoću ultrazvučnog senzora		Čebo, Aldin	
Maketa pokretne trake		Juranović, Vinko	
Identifikacija osoba pomoću računalnog vida		Adamčević, Matej	
Klasifikacija slika metodama dubokog učenja		Novoselnik, Filip	
2D interaktivna igra		Zrnić, Matko	
Regulacija temperature u industrijskoj kotlovnici primjenom Simatic 1500 kompaktnog regulatora		Huis, Petar	
Maketa hidrauličke jedinice		Zubak, Tomislav	
Projektiranje i implementacija integriranog sustava za kontrolu pristupa i evakuaciju		Spišić, Josip	
Prepoznavanje voća na RGB-D slikama na temelju boje i geometrijskih značajki		Radočaj, Kristijan	
Kalibracija robotske ruke i kamere za robotsku manipulaciju zasnovanu na vizualnom servoingu		Tošeski, Marina	
Upravljanje svesmjernim mobilnim manipulatorom		Kovač, Domagoj	
Segmentacija dubinske slike na ravne i valjkaste površine metodom nasumičnog uzorkovanja		Findžanović, Duško	
Izgradnja 3D modela drveta na temelju slike snimljene 3D kamerom		Rotim, Josip	
Segmentacija dubinske slike metodom lokalno konveksnih povezanih segmenata		Ljepić, Srđan	
Nadogradnja CNC stroja za graviranje sustavom za računalni vid		Leder, Marcel	
Stabilizacija trake na kontinuiranoj liniji pomoću mjerenja ravnoće trake i elektromagneta		Videković, Filip	
Upravljanje temperaturom prostorije pomoću solarnog kolektora		Babogredac, Željko	
Korisničko sučelje za programirajući logički kontroler Modicon M340		Bošnjak, Marko	

Sustav praćenja i transport proizvoda transportnim valjcima		Tomić, Božidar	
Upravljanje hidrauličkim cilindrom pomoću pumpe upravljane frekvencijskim pretvaračem		Brkić, Dario	
Izgradnja 3D modela u obliku teksturirane mreže trokuta na temelju dvije slike		Brkić, Valent	
Upravljanje pozicijom u otvorenoj petlji pomoću digitalnih davača pozicije te digitalnih i analognih aktuatora		Žagar, Benjamin	
Sustav za automatsku detekciju meteora		Vida, Denis	
Prepoznavanje redova usjeva na slici primjenom metoda globalne optimizacije		Vidović, Ivan	
Semantička segmentacija RGB-D slike unutrašnjih prostora		Šimić, Kristijan	
Parametarske metode identifikacije procesa		Kaliger, Ivan	
Web aplikacija za sintezu digitalnog regulatora metodom postavljanja polova		Jurinović, Juro	
Sljedeđenje objekta mobilnim robotom upravljanim pomoću mobilnog telefona		Lončar, Antonio	
STABILNOST PRETKAOTIČNIH USTALJENIH STANJA FEROREZONANTNOG KRUGA		Lukačević, Igor	
Poluautomatska trodimenzionalna rekonstrukcija scene		Čepčar, Neven	
Maketa prostorije s automatskom regulacijom temperature zasnovanom na mikroupravljaču		Vujanović, Valentina	
Projektiranje RBF neuronske mreže za upravljanje višestrukim modelom procesa		Šojo, Robert	
Izgradnja 3D modela okoline zasnovanog na ravninskim segmentima fuzijom više snimki pomoću vizualne odometrije		Lubina, Dinko	
Mobilni robotski manipulator upravljan pomoću računalnog vida		Lovrić, Goran	
Uspredba suvremenih metaheruističkih metoda za optimizaciju		Radman, Danijel	
Automatizacija održavanja uvjeta u morskom akvariju		Lazić, Ljubomir	
STABILIZATOR ELEKTROMEHANIČKIH NJIHANJA SINKRONOG GENERATORA ZASNOVAN NA ENERGETSKIM FUNKCIJAMA		Jerković Štil, Vedrana	
Moving objects detection and tracking by omnidirectional sensors of a mobile robot		Marković, Ivan	
Pose estimation of mobile robots in partially and completely unknown environments		Kitanov, Andrej	