

<https://zir.nsk.hr/user/profile/mbz/338983>

Vrijeme izvoza: 16.04.2025. 00:10:49

Repozitorij: zir.nsk.hr

Ukupan broj zapisa na URL-u: 29

Broj izvezenih zapisa: 29

Naslov	URL	Autori	Naslov izvornika
Kalibracija ultrazvučnih sondi s robotskom rukom u medicinskim primjenama		Borović, Dominik	
Simulacija automatizacije proizvodne linije za sklapanje metalnih dijelova		Karačić, Karlo	
Vizualna klasifikacija predmeta pomoću CNN mreže trenirane pomoću simulacijskog robotskog softvera		Đuka, Lovro	
Automatska kalibracija vrha alata robota korištenjem tehnika strojnog vida		Grabar, Petar	
Analiza i simulacija skladišnog sustava temeljenog na automatiziranim vođenim vozilima		Domitrek, Tin	
Adaptivni sustav za preciznu manipulaciju objekata s robotskom rukom upotrebom promjenjivih kamera i ugradbene računalne platforme		Završki, Luka	
Primjena neuronskih mreža u ekstrinzičnoj kalibraciji robotskog in-hand stereo-vizijskog sustava		Samaržija, Lea	
Development and evaluation of PI, PD and PID controllers for a redundant robotic arm		Bišćević, Aaron	
Razvoj automatizirane ekstrinzične kalibracije za "oko-u-ruci" robotske sustave		Dražić, Tomislav	
Razvoj mobilnog 3D skenera za mapiranje prostora		Strahija, Ivan	
Razvoj sustava za detekciju i praćenje pikado igre primjenom vizijskih tehnologija		Cvetić, Jurica	
Integracija i validacija simuliranog radnog okruženja za robotsku ruku u realnoj i virtualnoj konfiguraciji oko-ruka		Dominiković, Marin	
Integracija metoda strojnog vida i učenja za automatiziranu detekciju, lokalizaciju i verifikaciju mikroprocesorskih pločica		Šiktar, Luka	
Integracija robotskih senzorskih sustava za interakciju sa složenim površinama		Androšić, Albert	
Application of imitation learning in human-robot interactions		Knežević, Tara	
Automatska kalibracija 3D vizijskog sustava laser-kamera		Mužar, Matija	
Model prostornog odnosa i interakcije industrijske kamere i linijskog lasera		Šijak, Igor	

Robusna lokalizacija retro-reflektivnih markera pomoću stereo-vizijskog sustava		Petrinjak, Silvio	
Semantička segmentacija kralježnice na temelju snimaka magnetske rezonance		Radešić, Rikardo	
Digitalizacija robotskog radnog prostora u simulacijskom softveru pomoću in-hand 3D kamere		Piršić, Antonio	
Modeliranje ponašanja pješaka u blizini pješačkih prijelaza temeljeno na Markovljevim lancima		Starčević Ratković, Ivana	
Razvoj integriranog sustava računala i kamere za brzo procesiranje slika pomoću grafičkog procesora		Strahija, Ivan	
Lokalizacija i robotsko rukovanje otpadom iz mora		Jakovljević, Jan	
Razvoj sustava s više dubinskih kamera koji generira skupove podataka za treniranje neuronskih mreža		Novak, Vlatko	
Razvoj programske podrške za robotski 3D strojni vid		Čutura, Marko	
Inteligentno robotsko rukovanje i vizualna detekcija prehrambenih proizvoda		Levanić, Dominik	
Razvoj sustava za robotsko sortiranje ribe primjenom metoda strojnog učenja		Cepernić, Marijo	
Kalibracija vizijskog sustava korištenjem virtualne projekcije		Leljak, Zvonimir	
Sinkrono upravljanje dvoručnim robotom		Šuligoj, Filip	