https://repozitorij.fsb.unizg.hr/user/profile/mbz/162406

Vrijeme izvoza: 29.03.2024. 15:21:52
Repozitorij: repozitorij.fsb.unizg.hr
Ukupan broj zapisa na URL-u: 50
Broj izvezenih zapisa: 50

Naslov	URL	Autori	Naslov izvornika
Računalni vid u upravljanju rampom i identifikaciji vozila		Majnarić, Luka	
Mathematical modelling of biomass gasification process in fixed bed reactors		Mikulandrić, Robert	
Projektiranje i izrada robotskog sustava koji igra šah		Herceg-Rušec, Matija	
Unaprijedna neuronska mreža za procjenu kreditnog rizika		Kresnik, Iva	
Razvoj numeričkog modela za procjenu dodatnog otpora broda na valovima		Martić, Ivana	
Regulacija brzine vrtnje pneumatskog motora		Pejić, Klara	
Lead-Lag regulator		Perkov, Gabrijela	
Projektiranje i namještanje PID regulatora		Gudelj, Ante	
Vizijski sustav prepoznavanja nota s notnog zapisa		Pongrac, Patrik	
Modeliranje i regulacija tempomata		Zvekić, Josip	
Algoritam rojeva čestica u učenju neuronske mreže		Čović, Ivan	
Integracija robotske ruke i vanjskog linearnog prigona		Pretković, Bruno	
Modeliranje i konstrukcija letjelice s četiri rotora		Širjan, Jelena	
Oblikovanje robotskog manipulatora za slaganje Rubikove kocke		Šunjić, Filip	
Umjetne neuronske mreže u prepoznavanju govora		Kresnik, Iva	
Umjetne neuronske mreže u prepoznavanju teksta		Fraćin, Mario Branimir	
Upravljanje dvo-osnim manipulatorom		Medovka, Krešimir	
Brzinomjer i putomjer za bicikl		Bolkovac, Josip	
Indirektni nadzor istrošenosti alata i tvrdoće obratka kod bušenja kamena		Klaić, Miho	

Nadzor stupnja delaminacije kod bušenja polimernog kompozita ojačanog staklenim vlaknima		Lučić Pech, Domagoj	
Neizrazito prediktivno upravljanje mobilnim robotom		Ceraj, Luka	
Usporedba neuronskih mreža učenih algoritmima rojeva		Milas, Krešimir	
Analiza stabilnosti konvolucijskih neuronskih mreža primjenjenih u klasifikaciji slika u svrhu detekcije neispravnosti proizvoda		Premec, Jasmina	
Informacijski sustav umjeravanja etalona duljine		Braun, Teo	
Generalizacijsko svojstvo unaprijedne neuronske mreže		Markučič, Joško	
Grafičko sučelje u prikazu generalizacijskog svojstva unaprijedne neuronske mreže		Špoljarić, Andreja	
Usporedba unaprijednih neuronskih mreža s jednim i dva skrivena sloja u modeliranju linearnog dinamičkog sustava		Milas, Krešimir	
Vođenje mobilnog robota kroz labirint		Svačina, Mario	
Planiranje robotskog djelovanja zasnovano na tumačenju prostornih struktura		Švaco, Marko	
Izrada web aplikacije za analizu rezultata usporedbenih mjerenja etalona duljine		Braun, Teo	
Neuronska mreža u učenju kvadriranja brojeva		Špoljarić, Andreja	
Priključni sustav autonomnog punjenja baterija mobilnog robota		Rupčić, David	
Unaprijedna neuronska mreža s jednim i dva sakrivena sloja u predikciji ponašanja kaotičnog dinamičkog sustava		Ceraj, Luka	
Adaptivna aktivacijska funkcija u skrivenom sloju neuronske mreže		Kljajić, Zorica	
Modeliranje trošenja medicinskog svrdla		Staroveški, Tomislav	
Parametri za detekciju i lociranje puknuća cijevi vodoopskrbnog sustava		Iličić, Kristijan	
Analiza iterativnih metoda učenja unaprijedne neuronske mreže		Baček, Tomislav	
Modeliranje i regulacija mehaničkog ovjesa autobusa		Radić, Marko	
Stereovizija podržana C++ programskim jezikom		Benić, Zoran	
Metoda zamaha u ubrzanju učenja neuronske mreže		Užarević, Ivan	
Stereovizijska aplikacija za konstrukciju 3D modela		Kolar, Marko	
Strojni vid u praćenju objekta u prostoru		Piljek, Petar	

Modificirano učenje izlaznog sloja statičke neuronske mreže		Baček, Tomislav	
Ubrzanje algoritma učenja neuronske mreže s povratnim		Turnar, Robi	
Učenje neuronske mreže po uzorku i skupu za učenje		Rožić, Igor	
Usporedba EBP i RPROP algoritama učenja umjetne neuronske mreže		Petener, Porin	
Modeliranje strukture i svojstava nodularnog lijeva neuronskim mrežama		Žmak, Irena	
Razvoj hibridnog estimatora trošenja alata i metoda vođenja alatnog stroja		Brezak, Danko	
Strojni vid u vođenju industrijskog robota		Staroveški, Tomislav	
Istraživanje komisioniranja u regalnim skladištima		Đukić, Goran	