https://repozitorij.fsb.unizg.hr/user/profile/mbz/275182

Vrijeme izvoza: 28.03.2024. 14:03:20
Repozitorij: repozitorij.fsb.unizg.hr
Ukupan broj zapisa na URL-u: 38
Broj izvezenih zapisa: 38

Naslov	URL	Autori	Naslov izvornika
Primjena evolucijskog algoritma za planiranje trajektorije		Butković, Borna	
Oblikovanje i izrada mobilnog robota pokretanog nogama		Milković, Ivan	
Primjena HALCON sučelja za robotizirano sortiranje predmeta		Kozumplik, Josip	
Fizikalni simulatori za analizu robotskih sustava		Šabić, Filip	
Izrada topološki optimiranog robota		Meštrić, Lovro	
Koncept digitalnih tehnologija u razvoju i proizvodnji dijelova		Petrinić, Matija	
Strojno učenje u području robota pokretanih nogama		Tadić, Tomislav	
Duboki evolucijski algoritmi za samopodešavanje evolucijskih hiperparametara		Homolak, Sandi	
Duboko učenje pojačavanjem primijenjeno na robota pokretanog nogama		Piškorić, Ivan	
Evolucijsko optimiranje neuronske mreže mobilnog robota		Dragičević, Nino	
Fizikalni simulator PyBullet		Kozumplik, Josip	
Generativne neuronske mreže za sintezu robotskih putanja		Janković, Tin	
Prirodom inspirirani algoritmi u optimiranju topologije rešetkastih konstrukcija		Rašperić, Borna	
Primjena evolucjiskog algoritma za učenje neuronske mreže		Medovka, Krešimir	
Analiza hlađenja pogonskog elektromotora računalnom simulacijom		Matišić, Marko	
Primjena robotic system toolboxa za simulaciju kretanja robota		Tadić, Tomislav	
Funkcionalna antropomorfna prijenosna proteza šake		Topolnjak, Jan	
Modeliranje i optimiranje antropomorfne meke robotske šake		Šunjić, Filip	
Samosklapajući origami roboti		Roban, Josip	

Dinamička simulacija hlađenja električnog motora bolida RT06-R		Vitez, Dominik	
Optimiranje topologije Bellow aktuatora		Škrobar, Rafael	
Generativne kontradikcijske neuronske mreže u sintezi originalnih rješenja		Homolak, Sandi	
Bayesian Networks in Lane Change Maneuver Prediction		Grabić, Ivan	
Oblikovanje procesa robotiziranog zavarivanja karoserije automobila		Radić, Matija	
Model učenja robotskog zadatka zasnovan na interakciji s čovjekom		Vidaković, Josip	
Meke pneumatske mreže u oblikovanju proteze šake		Jambrečić, Antonio	
Oblikovanje robotskog manipulatora za slaganje Rubikove kocke		Šunjić, Filip	
Influence of design requirements on the spur gear pair parameters selection		Miler, Daniel	
Analiza i preoblikovanje buggy vozila		Mlivić, Denis	
Analiza i oblikovanje mekih robotskih sustava		Roban, Josip	
Vibracijski mobilni robot		Fiolić, Borna	
Optimiranje robotskih trajektorija primjenom biološki inspiriranih algoritama		Čehulić, Lovro	
Mobilni roboti pokretani nogama		Šarančić, David	
Preoblikovanje mobilne robotske platforme		Mišković, Luka	
Prirodom inspirirani algoritmi za planiranje kretanja robota		Korade, Dinko	
Usporedba rada evolucijskog algoritma i algoritma roja na standardnim testnim funkcijama		Čehulić, Lovro	
Mogućnosti i ograničenja grupe e-puck mobilnih robota		Rajaković, Marko	
Evolutivni algoritam za upravljanje višeagentskim robotskim sustavom		Ćurković, Petar	