

Vrijeme izvoza: 23.04.2024. 15:29:05

Repozitorij: repozitorij.fer.unizg.hr

Ukupan broj zapisa na URL-u: 136

Broj izvezenih zapisa: 100

Naslov	URL	Autori	Naslov izvornika
Model predictive control of vehicle dynamics based on the Koopman operator with extended dynamic mode decomposition		Ileš, Šandor; Švec, Marko; Matuško, Jadranko	
Predictive approach to torque vectoring based on the Koopman operator dataset		Ileš, Šandor; Švec, Marko; Matuško, Jadranko	
Projektiranje laboratorijskog postava helikoptera s dva stupnja slobode		Mikulić, Jurica	
Automatizacija procesa proizvodnje kvasca u pivarskoj industriji uz prikupljanje, obradu i analizu podataka		Sabolović, Iris	
Mehatronički dizajn 3D inverznog njihala zasnovanog na načelu inercijalne sile		Erić, Dominik	
Sustav protiv proklizavanja pogonskih kotača zasnovan na nelinearnom modelskom prediktivnom upravljanju		Andrijašević, Josipa	
Upravljanje brzinom vrtnje dvomasenog elastičnog sustava korištenjem polinomskog regulatora		Grančić, Vladislav Josip	
Napredna regulacija napetosti čelične trake u procesnim linijama		Vedrina, Vedran	
Razvoj sustava punjenja i pražnjenja fluida za skupinu spremnika u rafineriji		Uremović, Vilim	
Automatizacija procesa fermentacije u pivarskoj industriji uz prikupljanje, obradu i analizu podataka		Kovačić, Vid	
Nadređeni sustav nadzora i upravljanja laboratorijskog modela sustava prijenosa vode		Dorić, Marin	
Redundancija napajanja u elektroenergetskom postrojenju		Rezić, Toni	
Sustav regulacije temperature i protoka laboratorijskog modela sustava prijenosa vode		Mihaljević, Mirko	
Upravljanje električnim viličarom s pet stupnjeva slobode pomoću programabilnog logičkog kontrolera		Zeba, Marko	
Modeliranje i optimalno upravljanje utičnim hibridnim električnim vozilom paralelne konfiguracije		Soldo, Jure	

Na podacima zasnovano modelsko prediktivno upravljanje sustavima		Kadojić Balaško, Sven	
Upravljanje procesom punjenja spremnika krem namaza u prehrambenoj industriji primjenom programirljivih logičkih kontrolera		Sudarić, Ante	
Estimacija brzine vozila pomoću akcelerometra i mjerenja brzine kotača		Lacković, Franjo	
Adaptivni tempomat za vozilo na daljinsko upravljanje		Miočević, Davor	
Modelske prediktivno upravljanje sustavom grijanja i hlađenja putničkoga prostora električnoga vozila		Cvok, Ivan	
Estimacija uzdužnog klizanja kotača skaliranog modela vozila koje vozi na pokretnoj traci		Paun, Nikola	
Izravno modelsko prediktivno upravljanje momentom sinkronog motora s permanentnim magnetima s fiksnom sklopnom frekvencijom		Stojevski, Ivor	
Projektiranje mobilnog robota na dva kotača s promjenjivom kinematičkom strukturom		Jakić, Grgo	
Projektiranje sustava upravljanje brzinom vrtnje laboratorijskog postava s istosmjernog motorom primjenom diskretnih analitičkih postupaka sinteze		Varnica, Tonka	
Projektiranje i eksperimentalna potvrda funkcionalnosti laboratorijskog postava klackalice s kuglicom		Levanić, Dominik	
Modernizacija pogona kotrljača u valjaonici		Delija, Mario	
Upravljanje i nadzor kogeneracijskog postrojenja na biomasu		Krasić, Vilma	
Upravljanje i nadzor sustava za ravnanje cijevi		Andrić, Marko	
Plan upravljanja istraživačkim podacima projekta PVDC UIP-2019-04-6487		Ileš, Šandor	
Automatizacija postrojenja upotrebom PLC Next tehnologije i programske podrške Codesys		Paštelek, Filip	
Automatizacija stroja za namatanje zavojnica izmjenjivača topline		Lovrić, Nikola	
Izrada SCADA sustava i upravljačkog softvera za nadzor i upravljanje elektranom na biomasu		Kapčević, Ivona	
Izrada virtualnog postrojenja pivovare uporabom softvera Tecnomatix		Šafranko, Ida	
Upravljanje stupnim kranom korištenjem oblikovanja reference		Kutleša, Mihael	
Vektorsko upravljanje brzinom vrtnje bezkolektorskog istosmjernog motora		Ančić, Mislav	
Implementacija algoritma modelskog prediktivnog upravljanja u FPGA sklopovlju		Vilić Belina, Bruno	
Razvoj sustava upravljanja uzdužnom dinamikom vozila u programskom sustavu Carmaker		Mesarić, Marko	

Upravljanje bočnom dinamikom skaliranog modela vozila na daljinsko upravljanje		Šolc, Ivan	
Upravljanje dinamikom skaliranog modela vozila na pokretnoj traci		Ovčina, Nikša	
Identifikacija modela vozila temeljenog na Koopmanovom operatoru korištenjem dubokih neuronskih mreža		Jarak, Nikolina	
Kratkoročna predikcija potrošnje električne energije primjenom regresijskih modela		Kuprešak, Tea	
Primjena prediktivnog upravljanja za dinamičko određivanje cijena u upravljanju prihodima		Jarak, Anamarija	
Razvoj sustava za daljinsko upravljanje i nadzor laboratorijskog postava obrnutog njihala zasnovanog na načelu inercijalne sile		Soklić, Luka	
Algoritam upravljanja jedinice za hlađenje podatkovnog centra		Dedić, Ana	
Proces standardizacije kritičnih komponenata visokonaponskih mjernih transformatora		Kovačić, Luka	
Stabilizacija obrnutog njihala zasnovanog na načelu inercijalne sile		Krnjajić, Ema Kristina	
Distribuirano optimalno upravljanje klimatizacijom u naprednim zgradama		Vrbanc, Filip	
Modeliranje željenih klimatizacijskih uvjeta korisnika pomoću IoT uređaja i neuronskih mreža		Perić, Nikica	
Optimalno upravljanje skaliranim modelom autonomnog trkaćeg vozila		Leko, Dorijan	
Projektiranje sustava autonomne vožnje u Matlab/simulink okruženju		Radas, Jere	
Projektiranje sustava za upravljanje protokom zraka na skaliranom laboratorijskom sustavu grijanja ventilacije i klimatizacije		Štengl, Bruno	
Razvoj algoritma prediktivnog upravljanja na skaliranom modelu vozila		Ratković, Marko	
Razvoj i projektiranje sustava upravljanja laboratorijskim postavom žiroskopa		Oštrić, Toni	
Mehatronički dizajn dvomasenog sustava s elastičnim prijenosnim mehanizmom		Grančić, Vladislav Josip	
Validacija senzora naprednih sustava za pomoć pri upravljanju vozilom		Glavina, Mihovil	
Sustav upravljanja laboratorijskim modelom samobalansirajućeg gradskog vozila		Kadojić Balaško, Sven	
Prediktivni sustav za održavanje vozila unutar prometne trake		Makarun, Petar	
Automatizacija postrojenja za obradu sirovina u proizvodnji piva upotrebom procesnog upravljačkog sustava Brewmaxx		Lešković, Ivan	
Detekcija vozne trake u sklopu sustava autonomne vožnje		Matković, Daria	

Stabilizacija obrnutog njihala s zamašnjakom primjenom linearnog kvadratičnog regulatora		Mesarić, Marko	
Automatizacija modela postrojenja za prešanje upotrebom programirljivog logičkog kontrolera S7-1500 u programskom jeziku GRAPH		Odak, Ernest	
Sustav autonomnog praćenja referentne trajektorije vozila primjenom linearnog kvadratičnog regulatora		Jerković, Nediljko	
Automatizacija modela autopraonice upotrebom programirljivog logičkog kontrolera S7-1500 u programskom jeziku SCL		Ilić, Marko	
Automatizacija procesa pranja varionice u pivovari		Šafranko, Ida	
Modeliranje i analiza regenerativnog kočenja u pogonskom sustavu električnog vozila		Šolc, Ivan	
Projektiranje laboratorijskog postava helikoptera s dva stupnja slobode		Ovčina, Nikša	
Projektiranje laboratorijskog postava žiroskopa s tri stupnja slobode		Vilić Belina, Bruno	
Projektiranje sustava upravljanja pozicijom kuglice na klackalici primjenom frekvencijskih postupaka projektiranja regulatora		Jarak, Anamarija	
Projektiranje sustava upravljanja procesom obrnutog njihala s mehanizmom samoupuštanja		Jarak, Nikolina	
Daljinsko upravljanje klimatizacijom automatiziranog staklenika		Sesar, Domagoj	
Projektiranje podređene jedinice za nadzor baterijskog paketa		Kičin, Marko	
Projektiranje uređaja za mjerenje sklopnih gubitaka poluvodičkih energetske modula		Gulan, Josip	
Projektiranje sustava upravljanja mini vozilom na dva kotača		Rukavina, Ana-Marija	
Primjena blockchain tehnologije u mikromrežama		Škegro, Albert	
Projektiranje sustava upravljanja laboratorijskom maketom helikoptera s dva stupnja slobode		Vukašin, Damjan	
Primjena bežične senzorske tehnologije u upravljanju sustavima		Mikulić, Jurica	
Projektiranje sustava upravljanja laboratorijskim postavom obrnutog njihala primjenom postupka postavljanja polova		Radas, Jere	
Analiza i usporedba postupaka estimacije fazora električnih veličina		Muhić, Dag	
Projektiranje elektroničkog sklopa za upravljanje brzinom bezkolektorskog istosmjernog motora		Lasić, Ante	
Upravljanje bezkolektorskim istosmjernim motorom zasnovano na orijentaciji polja		Župan, Ivan	
Upravljanje gibanjem u prisutnosti zračnosti		Kovač, Patrik	

Modelsko prediktivno upravljanje dinamikom vozila		Švec, Marko	
Projektiranje sustava praćenja trajektorije bespilotne letjelice u sustavu globalne vizije		Galović, Luka	
Razvoj sustava globalne vizije za testiranje algoritama upravljanja bespilotnim letjelicama		Spahija, Bojan	
Sustav upravljanja električnom letvom volana		Ćaćić, Ivan	
Projektiranje laboratorijskog postava obrnutog njihala		Ratković, Marko	
Upravljanje obrnutim njihalom zasnovanim na načelu inercijalne sile		Jakić, Grgo	
Implementacija vektorskog upravljanja sinkronim strojem sa stalnim magnetima za primjenu u električnim vozilima		Pešut, Darian	
Projektiranje digitalnog sustava za upravljanje pogonskim pretvaračem električnog vozila		Milovac, Mateo	
Automatizacija čišćenja postrojenja za proizvodnju farmaceutske supstance upotrebom procesnog upravljačkog sustava PCS7		Puljić, Fran	
Primjena kontrolera Allen Bradley CompactLogix L30ER i operacijskog panela PanelView Plus 1000 u sustavima automatizacije		Barišić, Filip	
Regulacija položaja servo pogona upotrebom frekvencijskog pretvarača Unidrive M701 i programljivog logičkog kontrolera S7-1500		Krndelj, Darko	
Upravljanje periferijom vozila preko CAN sabirnice koristeći UDS protokol (ISO 14229-1)		Šestak, Šimun	
Razvoj sučelja čovjek-stroj za samostabilizirajuće gradsko vozilo zasnovano na žiroskopskom efektu		Bošnjak, Marijana	
Projektiranje sustava upravljanja samostabilizirajućim urbanim vozilom na dva kotača		Gulin, Ivan	
Razvoj sustava obrnutog njihala zasnovanog na načelu inercijalne sile		Šaponja, Milenko	
Razvoj samostabilizirajućeg urbanog vozila zasnovanog na žiroskopskom efektu		Ivančić, Filip	
Razvoj sučelja čovjek-stroj zasnovanog na operativnom sustavu Android za nadzor sustava upravljanja kuglice na pokretnoj platformi		Udovičić, Zvonimir	
Samoučeće modelsko prediktivno upravljanje zasnovano na slijedu skupova upravljivih stanja		Petrović, Luka	
Projektiranje elektrotehničkih sustava vodospreme		Benko, Josip	
Sustav upravljanja LTC BMS uređajem		Mijić, Ante	
Sustav za mjerenje kapaciteta LiFePO4 baterija		Ivaniš, Tomislav	
Sustav za nadzor prekomjerne potrošnje električne energije		Đurđević, Luka	

Automatizacija kotla komine u postrojenju proizvodnje piva upotrebom procesnog upravljačkog sustava		Aleksić, Mateo	
Razvoj inteligentnog, raspodijeljenog i skalabilnog okruženja za provođenje automatiziranih testova nad upravljačkim sustavima Bosch Rexroth IndraMotion XLC/MLC		Japjec, Ivana	
Upravljanje elektromotornim pogonima upotrebom industrijske komunikacijske mreže Profinet IRT		Agičić, Bruno	
Automatizacija sustava za industrijsku filtraciju		Gužvinec, Antonio	
Automatizacija čišćenja postrojenja za neutralizaciju otpadnih voda upotrebom procesnog upravljačkog sustava PCS7		Kovačević, Domagoj	
Razvoj vizualizacijskog sučelja postrojenja za automatiziranu mehaničku i termičku obradu cijevi		Prolić, Luka	
Sustav pozicioniranja i upravljanja višeosnim gibanjem upotrebom industrijskog kontrolera		Jurjević, Antonio	
Upravljanje obrnutim njihalom zasnovano na vizualnoj povratnoj vezi		Radin, Martin	
Automatizacija adaptivnog škripca u kibernetičko-fizičkim proizvodnim sustavima		Skurić, Antun	
Automatizacija linije za sortiranje na temelju prepoznavanja boje uzorka upotrebom programirljivog logičkog kontrolera S7-1500 u programskom jeziku SCL		Poljak, Hrvoje	
Upravljanje modelom skladišta upotrebom programirljivog logičkog kontrolera S7-1200 u programskom jeziku SCL		Kurić, Đani	
Upravljanje položajem sinkronim strojem sa stalnim magnetima upotrebom frekvencijskog pretvarača Sinamics S120		Matić, Ivan	
Modeliranje i upravljanje brzinom istosmjernog motora s elastičnom prijenosnim mehanizmom primjenom frekvencijskih postupaka sinteze		Lešković, Ivan	
Automatizacija modela visokog skladišta upotrebom programirljivog logičkog kontrolera S7-1500 u programskom jeziku SCL		Barišić, Filip	
Projektiranje, modeliranje i identifikacija parametara makete bespilotnog zrakolova		Lokotar, Tomislav	
Elektrotehnički projekt crpne stanice u sustavu odvodnje otpadnih voda		Mandić, Franjo	
Projektiranje jednog polja ormara GIS postrojenja		Tomljanović, Mladen	
Projektiranje laboratorijskog postava kuglice na platformi primjenom mehatroničkog pristupa		Šantorić, Nikola	
Automatizacija modela pneumatskog procesnog sustava upotrebom programirljivog logičkog kontrolera S7-1500 u programskom jeziku LAD		Ćuković, Luka	

Mjerenje brzine vozila		Švec, Marko	
Sustav nadzora elektroenergetskih izvora na FER-u		Trputec, Lovro	
Upravljanje pozicijom kрана s ovješnim njihalo zasnovano na vizualnoj povratnoj vezi		Muhić, Dag	
Upravljanje strujom i brzinom istosmjernog motora s elastičnim prijenosnim mehanizmom		Župan, Ivan	
Upravljanje uzdužnom dinamikom makete bespilotnog zrakoplova zasnovano na linearnom kvadratičnom regulatoru		Ćaćić, Ivan	
Automatizacija kotla sladovine u procesu varionice piva		Petrak, Jakov	
Programsko sučelje za parametrisiranje zvučnog signalizatora za slijepe i slabovidne osobe		Tokić, Nikola	
Identifikacija parametara istosmjernog motora i parametrisiranje PID regulatora brzine vrtnje primjenom relejnog postupka		Strelec, Ian	
Upravljanje u realnom vremenu zasnovano na Xenomai/Linux operativnom sustavu		Bošnjak, Marijana	
Automatizacija elektromotornog pogona s asinkronim strojem i inkrementalnim enkoderom		Kovačević, Domagoj	
Upravljanje modelom obradnog centra upotrebom programirljivog logičkog kontrolera i programskog jezika SCL		Groš, Zvonimir	
Upravljanje modelom robotske ruke upotrebom programirljivog logičkog kontrolera i programskog jezika SCL		Bićanić, Borna	
Upravljanje sinkronim strojem s trajnim magnetima i inkrementalnim enkoderom upotrebom upravljačke jedinice CU310-2 PN		Penava, Bruno	
Optimal control of a tower crane based on the polytopic linear parameter varying model		Ileš, Šandor	