

<https://repozitorij.fer.unizg.hr/en/user/profile/mbz/114335>

Time of export: 13.08.2020. 21:32:51

Repository: repozitorij.fer.unizg.hr

Number of records on this URL: 165

Records exported: 165

<b>Title</b>	<b>URL</b>	<b>Authors</b>	<b>Host item title</b>
Razvoj rješenja za daljinsko gašenje mobilne robotske platforme	<a href="https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:639371">https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:639371</a>	Finderle, Lea	
Implementacija bloka samoučećeg neizrazitog algoritma za Matlab	<a href="https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:143227">https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:143227</a>	Piskač, Marin	
Izrada i upravljanje troprstnom hvataljkom	<a href="https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:281123">https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:281123</a>	Pavić, Lenard	
Lokalni planer trajektorije bespilotne letjelice	<a href="https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:462889">https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:462889</a>	Pogačić, Kata	
Na POMDP-ovima zasnovano koordinirano pretraživanje otvorenih prostora korištenjem više mobilnih robota	<a href="https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:395642">https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:395642</a>	Mandić, Luka	
Nadogradnja modelskog prediktivnog upravljanja bespilotnom letjelicom MORUS	<a href="https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:997862">https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:997862</a>	Radoš, Branko	
Planiranje i slijeđenje putanje mobilnog robota uz zadržavanje konstantne udaljenosti od vođene osobe	<a href="https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:522350">https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:522350</a>	Papak, Jurica	
Praćenje pokretnog objekta i vizualno navođenje bespilotne letjelice	<a href="https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:528967">https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:528967</a>	Barišić, Antonella	
Prepoznavanje emocija pomoću robotskog vida i dubokog učenja	<a href="https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:064519">https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:064519</a>	Jukić, Zvonimir	
Pretraživanje otvorenih prostora mobilnim robotom u svrhu pronalaska poznatih objekata	<a href="https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:505046">https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:505046</a>	Sesar, Branimir	
Prilagodba elastičnosti grafa poza prema nesigurnosti podudaranja skena	<a href="https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:549816">https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:549816</a>	Buterin, Ivan	
Upravljanje brzinom mobilne platforme vođača uz ograničenje ubrzanja i izbjegavanje trzaja	<a href="https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:150735">https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:150735</a>	Kozlik, Filip	

Detektiranje ogrebotina i udubina na crnim površinama te primjena računalnog vida za automatizirani popravak skija	<a href="https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:162945">https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:162945</a>	Čagalj, Kristijan Matan	
Estimacija sile vrha alata manipulatora pričvršćenog na bespilotnu letjelicu	<a href="https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:944230">https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:944230</a>	Turković, Krešimir	
Regulacija temperature makete toplinskog sustava pomoću PLC-a	<a href="https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:286038">https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:286038</a>	Gaćina, Marija	
Optimizacija karata i trajektorija u SLAM-u pomoću grafova poza	<a href="https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:253828">https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:253828</a>	Jambrečić, Ivona	
Svjesnost humanoidnog robota Pepper o ljudima na sceni u predstavi R.U.R.	<a href="https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:496841">https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:496841</a>	Kovačević, Marko	
Upravljanje dinamikom makete automobila	<a href="https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:068386">https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:068386</a>	Diklić, Vjekoslav	
Analiza modela automobilske gume	<a href="https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:302610">https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:302610</a>	Bogdan, Marin	
Geometrijsko upravljanje multirotorskom letjelicom s benzinskim motorima	<a href="https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:683572">https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:683572</a>	Marković, Lovro	
Optimizacija toka energije heterogenog robotskog sustava	<a href="https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:205367">https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:205367</a>	Kovač, Annie	
Upravljanje prstima bioničke ruke korištenjem Leap Motion senzora pokreta	<a href="https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:732559">https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:732559</a>	Rudec, Branimir	
Implementacija algoritama za slijeđenje putanje na mobilnom robotu Pioneer	<a href="https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:521836">https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:521836</a>	Karaman, Luka	
Interakcija humanoidnog robota Pepper s ljudima na sceni u predstavi R.U.R.	<a href="https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:345299">https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:345299</a>	Kićinbaći, Luka	
Korištenje centroidalne dinamike za automatsko generiranje pokreta cijelog tijela humanoidnog robota pri izvođenju zadatka	<a href="https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:533221">https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:533221</a>	Vatavuk, Ivo	
Planiranje putanje robota UR10 bez sudara za slaganje paketa na paletu	<a href="https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:875587">https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:875587</a>	Kunštek, Zvonimir	
Primjena Blockchain tehnologije u višerobotskim sustavima	<a href="https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:493395">https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:493395</a>	Anić, Zvonimir	
Svjesnost humanoidnog robota Pepper o prostoru scene u predstavi R.U.R.	<a href="https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:571520">https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:571520</a>	Barišić, Josip	
Algoritma diskretnog konsenzus protokola s adaptivnim pojačanjem	<a href="https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:176248">https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:176248</a>	Gribl, Anita	

Decentralizirana strategija kooperativnog istraživanja prostora pomoću višerobotskog sustava	<a href="https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:452413">https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:452413</a>	Batinović, Ana	
Generiranje putanje robota za skeniranje površine na osnovi poznatog 3D modela	<a href="https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:573632">https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:573632</a>	Mikić, Luka	
Upravljanje multirotorskom letjelicom s benzinskim motorima pomoću zakrilca	<a href="https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:057208">https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:057208</a>	Magaš, Lovro	
Upravljanje multirotorskom letjelicom pomoću rotora s promjenjivom ravninom vrtnje	<a href="https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:068564">https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:068564</a>	Zorić, Filip	
Analiza ponašanja djeteta tijekom slobodne igre korištenjem dubokih neuronskih mreža	<a href="https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:734082">https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:734082</a>	Džida, Martin	
Demonstracija operacije premještanja s troosnim kartezijskim robotom	<a href="https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:348046">https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:348046</a>	Odak, Ivan	
Detekcija ljudi u nadgledanom prostoru pomoću RGB-D senzora Kinect	<a href="https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:656419">https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:656419</a>	Andrić, Jure	
Detekcija prisutnosti ljudi i lokalizacija po zonama interesa okolnog prostora pomoću RGB-D senzora Kinect	<a href="https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:804681">https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:804681</a>	Topol, Fran	
Kinematika robota ABB IRB2600 robota sa šest stupnjeva slobode gibanja	<a href="https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:592134">https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:592134</a>	Ratković, Ivan	
NAO robot kao nadziratelj rehabilitacijskih vježbi nakon lomova šake	<a href="https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:997417">https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:997417</a>	Čelan, Bruno	
NAO robot kao voditelj rehabilitacijskih vježbi nakon lomova šake	<a href="https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:182532">https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:182532</a>	Matić, Dora	
Određivanje topologije grafa primjenom konsenzus algoritma	<a href="https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:296945">https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:296945</a>	Pavelko, Lea	
Planiranje i izvođenje putanje mobilnog robota na temelju zadanog cilja i promatranja okoline 3D kamerom i laserskim skenerom	<a href="https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:337726">https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:337726</a>	Jerković, Nikola	
Planiranje putanje robota s više stupnjeva slobode za zadatke bojanja	<a href="https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:822223">https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:822223</a>	Juričan, Fran	
Prepoznavanje i reakcija NAO robota na emocionalno stanje ljutnje i sreće osobe pomoću obrade audio-vizualnih ulaznih signala	<a href="https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:068393">https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:068393</a>	Raić, Nika	

Modeliranje ponašanja heterogenog robotskog sustava probabilističkim metodama	<a href="https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:928621">https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:928621</a>	Družetić, Nina	
Hibridno upravljanje silom dodira za crtanje po ploči primjenom trajektorija s kontroliranim trzajem	<a href="https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:509787">https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:509787</a>	Kulaš, Matko	
Robot-assisted autism spectrum disorder diagnostics using partially observable Markov decision processes	<a href="https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:583806">https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:583806</a>	Petric, Frano	
Izrada i sklapanje bioničke ruke	<a href="https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:256813">https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:256813</a>	Jukić, Zvonimir	
Modelsko prediktivno upravljanje multirotorskom letjelicom s pokretnim masama	<a href="https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:148144">https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:148144</a>	Pevec, Luka	
Utjecaj dinamičkog kočenja propulzora na ponašanje multirotorske letjelice	<a href="https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:632362">https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:632362</a>	Badanjek, Stribor	
Upravljanje zglobovima robota putem CAN sabirnice zasnovano na ROS-u	<a href="https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:598679">https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:598679</a>	Oštrić, Toni	
Analiza povezanosti višeagentskog sustava u dinamičkoj topologiji	<a href="https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:597543">https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:597543</a>	Zovkić, Mario	
Planiranje i upravljanje sustavom s dva kooperativna robotska manipulatora	<a href="https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:683109">https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:683109</a>	Marić, Bruno	
Praćenje lica korištenjem kamere pričvršćene na ruku robotskog manipulatora	<a href="https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:613916">https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:613916</a>	Ljubić, Dario	
Projektiranje i izrada korisničkog sučelja, aktuatorskih i senzorskih čvorova pametnog plastenika	<a href="https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:968322">https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:968322</a>	Klapan, David	
Razvoj kapacitivnog senzora razine goriva	<a href="https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:114697">https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:114697</a>	Rezo, Ivan	
Razvoj komunikacijskog sustava za upravljanje i nadgledanje pametnog plastenika	<a href="https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:810110">https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:810110</a>	Lovrić, Mislav	
Regulacija fizikalnih veličina u pametnom plasteniku	<a href="https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:010307">https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:010307</a>	Berta, Matej	
Robustno upravljanje letjelicom s pokretnim masama zasnovano na kliznim režimima	<a href="https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:981550">https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:981550</a>	Tomić, Martina	
Upravljanje multirotorskom letjelicom s krilom	<a href="https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:571323">https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:571323</a>	Jonjić, Anita	

Upravljanje višerotorskom letjelicom korištenjem pokretnih masa bez naginjanja	<a href="https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:490831">https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:490831</a>	Bedeković, Matija	
Istodobna lokalizacija i izgradnja karte prostora zasnovana na računalno projektiranom tlocrtu kao početnoj informaciji	<a href="https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:985696">https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:985696</a>	Popović, Goran	
Proširenje MultiAGV paketa za upravljanje autonomnim vozilima funkcionalnošću zaobilaženja nepoznatih prepreka	<a href="https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:083903">https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:083903</a>	Čelan, Vatroslav	
Adaptivno neizrazito upravljanje impedancijom industrijskog robota Schunk	<a href="https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:634531">https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:634531</a>	Ivanov, Lovro	
Algoritmi za pristajanje mobilnog robota u kamion	<a href="https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:468152">https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:468152</a>	Varnica, Ivan	
Implementacija samoučećeg neizrazitog algoritma upravljanja silom dodira za troosni kartezijski robot	<a href="https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:904918">https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:904918</a>	Burčul, Domagoj	
Klasifikacija objekata za promatranje djetetovog ponašanja u kontekstu dijagnostike autizma putem pristupa dubinskog učenja	<a href="https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:227541">https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:227541</a>	Presečan, Mihael	
Rekonstrukcija i unaprijeđenje autonomnog istraživačkog robota za vatrogasne postrojbe	<a href="https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:645410">https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:645410</a>	Hrabar, Ivan	
Unapređivanje učinkovitosti višerobotskih mobilnih sustava optimizacijom individualnih upravljačkih pravila	<a href="https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:475524">https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:475524</a>	Kokot, Mirko	
Izrada CAN komunikacijskog rješenja za sustav upravljanja SCARA robotom Kiwi	<a href="https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:653173">https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:653173</a>	Brezović, Karlo	
Algoritmi za koordinirani prijevoz tereta sa dva Pioneer robota	<a href="https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:231177">https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:231177</a>	Mandić, Luka	
Analiza učinkovitosti upravljanja višerobotskim sustavom zasnovanog na privatnim zonama	<a href="https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:955405">https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:955405</a>	Sesar, Branimir	
Implementacija sučelja u Androidu za daljinsko upravljanje robotima	<a href="https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:732448">https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:732448</a>	Kozlik, Filip	
Izrada upravljačkog ormara za SCARA robot Kiwi	<a href="https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:092701">https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:092701</a>	Vlahinić, Alen	
Projektiranje, izrada i dodavanje alata na zadnji članak SCARA robota Kiwi	<a href="https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:330763">https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:330763</a>	Marković, Dora	
Python modul za parsiranje POMDPX datoteka i upravljanje POMDP-om	<a href="https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:627644">https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:627644</a>	Slošić, Vladimir	

Slijeđenje ljudi s Pioneer 3DX robotima zasnovano na QR kodu	<a href="https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:881797">https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:881797</a>	Papak, Jurica	
Upravljanje prstima bioničke ruke korištenjem EMG signala	<a href="https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:763432">https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:763432</a>	Buterin, Ivan	
Upravljanje sustavom s više svesmjernih mobilnih robota zasnovano na privatnim zonama	<a href="https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:715166">https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:715166</a>	Košćak, Luka	
Validacija klasifikatora govora predškolske djece u kontekstu dijagnostike autizma	<a href="https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:971572">https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:971572</a>	Bejić, Ivan	
Izvedba manipulacijskih zadataka robota primjenom sustava s diskretnim događajima	<a href="https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:670867">https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:670867</a>	Kopić, Lucija	
Konsenzus po povjerenju u multi-agentskim sustavima s promjenjivom topologijom	<a href="https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:670966">https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:670966</a>	Levanić, Domagoj	
Highly accurate markerless localization of mobile robots in indoor industrial environments	<a href="https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:836814">https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:836814</a>	Vasiljević, Goran	
Hybrid compliance control and feet trajectory optimization for a bioinspired quadruped robot	<a href="https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:747123">https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:747123</a>	Kočo, Edin	
Upravljanje četveronožnim robotom Dynarobin po neravnom terenu	<a href="https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:706027">https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:706027</a>	Arambašić, Alexandar	
Lokalizacija pokretnog objekta u dvodimenzionalnom prostoru korištenjem programirljivih polja logičkih blokova	<a href="https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:854990">https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:854990</a>	Oršulić, Juraj	
Adaptacija Čapekove drame R.U.R. za izvedbu s NAO robotima	<a href="https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:801808">https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:801808</a>	Bosanac, Đorđe	
Modularna struktura grupnog upravljanja hidroelektranom	<a href="https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:380259">https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:380259</a>	Gršković, Marko	
Pasivni sustav pomoći vozaču zasnovan na percepciji prostora oko vozila	<a href="https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:114587">https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:114587</a>	Peršić, Juraj	
Procjena gustoće gibajućih agenata u dvodimenzionalnom prostoru	<a href="https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:098237">https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:098237</a>	Polić, Marsela	
Integracija modula za prepoznavanje riječi hrvatskog jezika na NAO robota	<a href="https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:301088">https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:301088</a>	Barišić, Josip	
Integracija modula za pretvorbu teksta u govor na hrvatskom jeziku na NAO robota	<a href="https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:439605">https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:439605</a>	Vrbanec, Brigita	
Upravljanje skretanjem robotskog hodača Dynarobin	<a href="https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:651815">https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:651815</a>	Petrović, Dominik	

Decentralizirana metoda za planiranje razmjene energije u multi - robotskom sustavu	<a href="https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:263159">https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:263159</a>	Boljunčić, Sara	
Implementacija i evaluacija estimatora stanja za multirotorske letjelice temeljenog na unaprijeđenom modelu akcelerometra	<a href="https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:321379">https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:321379</a>	Serdar, Tin	
Mapiranje dvodimenzionalnog prostora analizom gibanja grupe agenata	<a href="https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:892963">https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:892963</a>	Vukadinović, Borna	
Model agenta zasnovan na stohastičkom hibridnom automatu	<a href="https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:437177">https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:437177</a>	Kolarić, Patrik	
Koordinirano upravljanje kartezijskim i planarnim manipulatorom pomoću PLC-a Schneider Modicon M238	<a href="https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:412938">https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:412938</a>	Galjer, Mirna	
Optimizacija gibanja Pioneer P3-DX robota	<a href="https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:925812">https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:925812</a>	Ovčarić, Gordan	
Primjena skrivenih Markovljevih modela za raspoznavanje gesti u funkcionalnoj i simboličkoj imitaciji	<a href="https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:634955">https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:634955</a>	Malovan, Luka	
Upravljanje SCARA robotom Kiwi uz regulaciju momenta i estimaciju momenta tereta	<a href="https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:507598">https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:507598</a>	Zglav, Ante	
Upravljanje razgovorom s Nao robotom korištenjem POMDP metode	<a href="https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:402392">https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:402392</a>	Kužet, Barbara	
Aktivno upravljanje podatnosti robotskog hodača korištenjem senzora sile	<a href="https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:882557">https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:882557</a>	Mirković, Damir	
Fleksibilni proizvodni sustav s Baxter robotom	<a href="https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:204276">https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:204276</a>	Bilać, Miriam	
Hvatanje ključa i zavrtnje ventila s dvoručnim Baxter robotom	<a href="https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:830186">https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:830186</a>	Brijačak, Inka	
Integracija percepcije terena na robotskog hodača Dynarobin korištenjem 2D lasera	<a href="https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:280276">https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:280276</a>	Maras, Mate	
Optimizacija potrošnje energije u vozilu s nezavisnim električnim pogonom	<a href="https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:371170">https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:371170</a>	Čavlek, Ivan	
Primjena modelskog prediktivnog upravljanja u optimizaciji gibanja robota	<a href="https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:208474">https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:208474</a>	Šarlija, Marko	
Realizacija sustava upravljanja silom dodira kartezijskog robota Schneider Electric	<a href="https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:731771">https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:731771</a>	Brkić, Vedran	
Hodanje robota NAO niz stepenice	<a href="https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:546662">https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:546662</a>	Vatavuk, Ivo	

Hodanje robota NAO po stepenicama	<a href="https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:796257">https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:796257</a>	Kičinbaći, Luka	
Modernizacija sustava upravljanja valjačkog stana	<a href="https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:089185">https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:089185</a>	Kovačević, Marko	
Upravljanje skretanjem četveronožnog robotskog hodača po neravnom terenu	<a href="https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:532478">https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:532478</a>	Kunštek, Zvonimir	
Analiza algoritma za decentralizirano određivanje putanja za razmjenu energije u multi - robotskom sustavu	<a href="https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:237313">https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:237313</a>	Uzelac, Mirna	
Razvoj i evaluacija efikasnog algoritma planiranja staze u multi-agentskom sustavu	<a href="https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:574859">https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:574859</a>	Karolj, Valentina	
Usklađeno dvoručno robotsko sklapanje	<a href="https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:235:706912">https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:235:706912</a>	Šarić, Ante	
Unaprijeđenje modula za klasifikaciju vokalizacije	<a href="https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:925834">https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:925834</a>	Kokot, Mirko	
Adaptacija parametara hoda NAO robota u različitim situacijama	<a href="https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:688148">https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:688148</a>	Juršević, Vedran	
Adaptivni algoritam hodanja šesteronogog hodača	<a href="https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:022859">https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:022859</a>	Fuček, Luka	
Decentralizirano raspoređivanje zadataka za više vozila	<a href="https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:934553">https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:934553</a>	Hrabar, Ivan	
Implementacija senzora sile na šesterenogog hodača	<a href="https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:174632">https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:174632</a>	Vukičević, Josip	
Integracija senzora sile u sustav upravljanja kartezijskog robota Schneider Electric	<a href="https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:641451">https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:641451</a>	Krištofić, David	
Izrada rukavice za virtualnu stvarnost	<a href="https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:751337">https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:751337</a>	Križan, Petra	
Koordinacija vozila planiranjem putanja korištenjem OMPL biblioteke	<a href="https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:594911">https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:594911</a>	Varnica, Ivan	
Mapiranje prostora pomoću LIDAR senzora i inercijalnog mjernog sustava	<a href="https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:588350">https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:588350</a>	Vukičević, Antun	
Praćenje gesti korištenjem skrivenih Markovljevih modela	<a href="https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:768737">https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:768737</a>	Živković, Vice	
Razvoj demo aplikacije za troosni Kartezijski robot Schneider Electric	<a href="https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:510308">https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:510308</a>	Kulaš, Matko	
Upravljanje troosnim kartezijskim robotom Schneider Electric pomoću PLC-a Modicon M238	<a href="https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:709715">https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:709715</a>	Burčul, Domagoj	
Validacija algoritma izgradnje karte prostora korištenjem sustava Optitrack	<a href="https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:085498">https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:085498</a>	Ivanov, Lovro	



Estimacija kuta proklizavanja vozila	<a href="https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:979263">https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:979263</a>	Poljičak, Eugen	
Skladištenje i obrada podataka s misija autonomnih ronilica	<a href="https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:062760">https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:062760</a>	Barišić, Tomislav	
Adaptivno upravljanje gibanjem četveronožnog robota korištenjem promjenjive podatnosti rotirajućih spiralnih stopala	<a href="https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:885071">https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:885071</a>	Mutka, Alan	
Mapiranje i lokalizacija NAO robota u prostoru pomoću RGB-D senzora	<a href="https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:457994">https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:457994</a>	Presečan, Mihael	
Upravljanje iz Matlaba robotom Rhino XR-4 sa servokontrolerom Roboteq SDC2150N	<a href="https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:730097">https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:730097</a>	Šarlija, Marko	
Autonomno izvršavanje zadataka u okviru izviđačke misije NAO robota	<a href="https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:967308">https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:967308</a>	Babić, Anja	
Implementacija algoritma koordiniranog upravljanja letjelicama u svrhu prijenosa tereta	<a href="https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:148306">https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:148306</a>	Bartulović, Mihovil	
Metode za dinamičko određivanje staza na laboratorijskom sustavu s više vozila	<a href="https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:828670">https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:828670</a>	Erdelić, Tomislav	
Prepoznavanje hrvatskih riječi pomoću Nao robota	<a href="https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:977401">https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:977401</a>	Bagić, Matija	
Raspoznavanje gesta na temelju 2D slike i na temelju RGBD prikaza	<a href="https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:985066">https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:985066</a>	Hrvatinić, Kruno	
Realizacija sustava za upravljanje četveronožnim robotom zasnovanog na mikrokontroleru STM32F407VG	<a href="https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:376468">https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:376468</a>	Čovran, Mislav	
Zvučna i vizualna percepcija okoline tijekom izviđačke misije NAO robota	<a href="https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:691921">https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:691921</a>	Jagodin, Nikola	
Detekcija i praćenje osoba korištenjem Nao robota	<a href="https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:134277">https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:134277</a>	Zglav, Ante	
Hodanje robota NAO po stepenicama	<a href="https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:494717">https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:494717</a>	Čavlek, Ivan	
Interakcija humanoidnog robota NAO s ljudima: upoznavanje i jednostavan dijalog	<a href="https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:852032">https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:852032</a>	Brijačak, Inka	
Određivanje usmjerenosti pogleda korištenjem NAO robota	<a href="https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:975422">https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:975422</a>	Galjer, Mirna	
Poboljšanje točnosti lokalizacije mobilnog robota korištenjem više laserskih senzora udaljenosti	<a href="https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:877245">https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:877245</a>	Ovčarić, Gordan	

Pronalažanje aparata za gašenje požara u osmatranom okruženju robota	<a href="https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:776841">https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:776841</a>	Maras, Mate	
Razvoj vještina demonstracije gesti za humanoidni robot NAO	<a href="https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:551684">https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:551684</a>	Malovan, Luka	
Realizacija - Igre s mjehurićima od sapunice - uz pomoć robota NAO	<a href="https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:792806">https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:792806</a>	Kužet, Barbara	
Realizacija funkcije čitanja za robota NAO pomoću programa Tesseract	<a href="https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:609740">https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:609740</a>	Bektešević, Emil	
Upravljanje robotom Rhino XR-4 sa servokontrolerom Roboteq SDC2150N korištenjem ROS-a	<a href="https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:295210">https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:295210</a>	Mirković, Damir	
Raspodijeljeni algoritam za određivanje položaja čvorova u neusidrenoj bežičnoj mreži osjetila	<a href="https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:885688">https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:885688</a>	Arbula, Damir	
Spoznajni model upravljanja grupom industrijskih robota	<a href="https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:235:538438">https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:235:538438</a>	Stipančić, Tomislav	
Upravljanje resursima u višeprolaznim proizvodnim linijama sa slobodnim odabirom zadataka	<a href="http://lib.fer.hr/cgi-bin/koha/opac-detail.pl?biblionumber=34328">http://lib.fer.hr/cgi-bin/koha/opac-detail.pl?biblionumber=34328</a>	Sindičić, Ivica	
Poboljšani mikrogenetički algoritmi u upravljanju robotskim sustavima	<a href="https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:372168">https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:372168</a>	Dužanec, Darko	
Upravljački algoritam za podupravljanje mehaničke sustave s uključenom dinamikom pogona	<a href="https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:235:135327">https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:235:135327</a>	Žilić, Tihomir	
Raspodijeljeni algoritam za lokalizaciju u neusidrenoj mreži određivanjem smjera dolaska signala	<a href="https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:057073">https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:057073</a>	Arbula, Damir	
Integrirani sustav vida za nadzor i vođenje manipulatora za ispitivanje cijevi parogeneratora	<a href="https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:673369">https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:673369</a>	Birgmajer, Bruno	
Prilagodljivost bežične mreže osjetila temeljena na umjetnom imunološkom sustavu	<a href="https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:796402">https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:796402</a>	Čavrak, Igor	
Metoda modeliranja i analize ljudskog pokreta optoelektroničkim sustavom	<a href="https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:267364">https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:267364</a>	Pribanić, Tomislav	
Upravljanje fleksibilnim proizvodnim sustavima primjenom matrične algebre	<a href="https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:500380">https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:500380</a>	Smolić-Ročak, Nenad	
Metode neizrazitog i adaptivnog upravljanja za primjenu u slijednim sustavima	<a href="https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:595372">https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:595372</a>	Punčec, Mario	

Collision avoidance in virtual robotized plants	<a href="https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:572800">https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:572800</a>	Reichenbach, Tomislav	
Sustav za Internetom kontrolirani uzgoj riba	<a href="https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:811437">https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:811437</a>	Petrinec, Krešimir	
Ergonomijski prilagodljivo neizrazito vođenje procesa pri održavanju toplinskog komfora u mjernom laboratoriju	<a href="https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:970826">https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:970826</a>	Baus, Zoran	