

Time of export: 01.04.2025. 05:27:54

Repository: repozitorij.fer.unizg.hr

Number of records on this URL: 109

Records exported: 100

Title	URL	Authors	Host item title
Dataset for for dual track Koopman model identification		Ileš, Šandor; Švec, Marko; Matuško, Jadranko	
Experimental results for KMPC, LTV-MPC and NMPC on a scale car model		Ileš, Šandor; Švec, Marko; Matuško, Jadranko	
Sustav asistencije vozaču za zadržavanje vozila u prometnoj traci		Miočević, Davor	
Optimizing vehicle handling through Koopman-based model predictive torque vectoring: An experimental investigation		Švec, Marko; Ileš, Šandor; Matuško, Jadranko	
Koopman operator based model predictive control of vehicle dynamics		Švec, Marko	
Primjena programskog sustava Matlab/Simulink u projektiranju mehatroničkih sustava		Jamić, Nikola	
Razvoj skaliranog modela automobila na daljinsko upravljanje		Kos, Lovro	
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	
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	
Adaptivni tempomat za vozilo na daljinsko upravljanje		Miočević, Davor	
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	
Programiranje elektroničke upravljačke jedinice automobila s ciljem poboljšanja njegovih performansi		Vulama, Filip	
Projektiranje i eksperimentalna potvrda funkcionalnosti laboratorijskog postava klackalice s kuglicom		Levanić, Dominik	
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	
Stabilizacija obrnutog njihala zasnovanog na načelu inercijalne sile		Krnjajić, Ema Kristina	
Učinski pretvarači za povezivanje fotonaponskih modula i baterijskih spremnika energije		Malović, Zvonimir	
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	
Sustav autonomnog praćenja referentne trajektorije vozila primjenom linearnog kvadratičnog regulatora		Jerković, Nediljko	
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	
Projektiranje sustava upravljanja mini vozilom na dva kotača		Rukavina, Ana-Marija	
Modeliranje procesa i estimacija stanja u kontaktnoj površini automobilskog kotača i podloge		Matuško, Jadranko	
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	
Određivanje vozni svojstava bicikla		Štambuk, Matej	
Projektiranje uzlaznog istosmjernog pretvarača za fotonaponske ploče		Pilat, Nicole	
Projektiranje sinkronog reluktantnog motora primjenom metode konačnih elemenata, parametriranog modela motora i evolucijske optimizacije		Klanac, Mario	
Simulacija rada asinkronog vučnog motora u ciklusu vožnje niskopodnog tramvaja		Mikec, Hrvoje	
Skalabilni nelinearni model kaveznog asinkronog motora		Čuljak, Marinko	
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	
Model aktivnog diodno pritegnutog trirazinskog izmjenjivača za simulaciju komutacija i kratkih spojeva		Horvat, David	
Sustav upravljanja LTC BMS uređajem		Mijić, Ante	
Sustav za mjerenje kapaciteta LiFePO4 baterija		Ivaniš, Tomislav	
Sustav za nadzor prekomjerne potrošnje električne energije		Đurđević, Luka	
Upravljanje obrnutim njihalom zasnovano na vizualnoj povratnoj vezi		Radin, Martin	
Automatizacija adaptivnog škripca u kibernetičko-fizičkim proizvodnim sustavima		Skurić, Antun	
Izrada istosmjernog pretvarača za hibridni naponsko-toplinski sunčani kolektor		Galić, Domagoj	

Sustav pohrane komprimiranog zraka i zadavanja tlaka u servisnoj stanici za bicikl		Potrebić, Igor	
Modeliranje i upravljanje brzinom istosmjernog motora s elastičnom prijenosnim mehanizmom primjenom frekvencijskih postupaka sinteze		Lešković, Ivan	
Projektiranje, modeliranje i identifikacija parametara makete bespilotnog zrakolova		Lokotar, Tomislav	
Analiza struktura upravljanja implementiranih u frekvencijskim pretvaračima Danfoss		Vuković, Dario	
Integracija nadzornih sustava elektroenergetskih napajanja u zgradi		Ćavar, Nikša	
Metode zaštite poluvodičkih modula od kratkog spoja kod učinkovitih pretvarača		Grdaković, Marko	
Razvoj digitalnog upravljačkog uređaja za Laboratorij učinske elektronike		Veršić, Marin	
Projektiranje laboratorijskog postava kuglice na platformi primjenom mehatroničkog pristupa		Šantorić, Nikola	
Upravljanje pozicijom krana s ovješanim 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	
Istosmjerni pretvarač servisne stanice za bicikl		Zrakić, Bono	
Programsko sučelje za parametrisanje zvučnog signalizatora za slijepe i slabovidne osobe		Tokić, Nikola	
Unaprijeđenje tehničkih karakteristika sustava za automatizirano upravljanje bušećim postrojenjem		Radoš, Frano	
Identifikacija parametara istosmjernog motora i parametrisanje PID regulatora brzine vrtnje primjenom relejnog postupka		Strelec, Ian	
Prediktivno upravljanje sinkronim motorom sa stalnim magnetima zasnovano na brzom gradijentnom postupku		Runko, Damir	
Učinske poluvodičke sklopke utemeljene na novim poluvodičkim materijalima		Vrhovski, Dominik	
Upravljanje u realnom vremenu zasnovano na Xenomai/Linux operativnom sustavu		Bošnjak, Marijana	
Implementacija relejnog postupka projektiranja PID regulatora na Arduino/Pcduino ugradbenom računalnom sustavu		Šaponja, Milenko	
Sustav daljinskog nadgledanja i vođenja procesa preko globalne računalne mreže zasnovan na Arduino/Pcduino ugradbenom računalnom sustavu		Skurić, Antun	

Implementacija polinomskog regulatora na Arduino/PcDuino ugradbenom računalnom sustavu		Šantorić, Nikola	
Planiranje gibanja mobilnih robota primjenom konfiguracijske rešetke		Martinović, Ilija	
Programska podrška za audio sučelje mobilnoga robota		Kušec, Alen	
Projektiranje sustav vektorskog upravljanja sinkronim motorom s permanentnim magnetom primjenom postupaka brze izrade prototipa		Šarić, Filip	
Upravljanje elektromehaničkim sustavima pogona krana u lučkom terminalu		Velenik, Ivan	
Procjena stanja nelinearnih dinamičkih sustava s neodređenostima		Matuško, Jadranko	