

Time of export: 05.08.2020. 11:09:16

Repository: repositorij.fer.unizg.hr

Number of records on this URL: 116

Records exported: 116

Title	URL	Authors	Host item title
Planiranje trajektorije manipulatora za mehaničku obradu površine	https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:161974	Marković, Petar	
Bespilotna letjelica s promjenjivim metodama upravljanja nagiba	https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:375727	Žmavc, Hrvoje	
Glasovno upravljanje mobilnim robotom korištenjem ZedBoard-a	https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:642791	Matek, Dora	
Upravljanje završnog članka robotske ruke putem upravljačke palice	https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:953683	Jović, Ivana	
Algoritam detekcije čovjeka pomoću 3D laserskog senzora	https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:145178	Bognar, Luka	
Lokalni planer trajektorije bespilotne letjelice	https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:462889	Pogačić, Kata	
Na POMDP-ovima zasnovano koordinirano pretraživanje otvorenih prostora korištenjem više mobilnih robota	https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:395642	Mandić, Luka	
Planer za homogeni višerobotski sustav zasnovan na linearnoj temporalnoj logici	https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:917647	Pleslić, Leon	
Planiranje i koordinacija heterogenog višerobotskog sustava u zadatku izgradnje zida	https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:838002	Križmančić, Marko	
Praćenje pokretnog objekta i vizualno navođenje bespilotne letjelice	https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:528967	Barišić, Antonella	
Prepoznavanje emocija pomoću robotskog vida i dubokog učenja	https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:064519	Jukić, Zvonimir	
Pretraživanje otvorenih prostora mobilnim robotom u svrhu pronalaska poznatih objekata	https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:505046	Sesar, Branimir	
Upravljanje impedancijom letjelice uz estimaciju krutosti okoline	https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:147737	Lovrić, Ana	
Upravljanje pozicijom bespilotne letjelice korištenjem UWB sustava za pozicioniranje	https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:456076	Crnjac, Mislav	
Izrada silikonske hvataljke za manipulaciju osjetljivih predmeta	https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:251490	Kos, Roman	

Izrada web sučelja za upravljanje bespilotnom letjelicom	https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:291938	Kletečki, Mario	
Izrada web sučelja za upravljanje mobilnim robotom	https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:959264	Jutriša, Iva	
Prilagodba mobilnog robota za rad u strukturiranim staklenicima	https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:011624	Karneluti, Antonio	
Sučelje čovjeka i robota zasnovano na praćenju pokreta	https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:976928	Gotovac, Lovro	
Estimacija sile vrha alata manipulatora pričvršćenog na bespilotnu letjelicu	https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:944230	Turković, Krešimir	
Svjesnost humanoidnog robota Pepper o ljudima na sceni u predstavi R.U.R.	https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:496841	Kovačević, Marko	
Upravljanje dinamikom makete automobila	https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:068386	Diklić, Vjekoslav	
Analiza modela automobilske gume	https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:302610	Bogdan, Marin	
Geometrijsko upravljanje multirotorskom letjelicom s benzinskim motorima	https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:683572	Marković, Lovro	
Optimizacija toka energije heterogenog robotskog sustava	https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:205367	Kovač, Annie	
Implementacija algoritama za slijeđenje putanje na mobilnom robotu Pioneer	https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:521836	Karaman, Luka	
Interakcija humanoidnog robota Pepper s ljudima na sceni u predstavi R.U.R.	https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:345299	Kičinbaći, Luka	
Korištenje centroidalne dinamike za automatsko generiranje pokreta cijelog tijela humanoidnog robota pri izvođenju zadatka	https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:533221	Vatavuk, Ivo	
Planiranje putanje robota UR10 bez sudara za slaganje paketa na paletu	https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:875587	Kunštek, Zvonimir	
Primjena Blockchain tehnologije u višerobotskim sustavima	https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:493395	Anić, Zvonimir	
Svjesnost humanoidnog robota Pepper o prostoru scene u predstavi R.U.R.	https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:571520	Barišić, Josip	
Algoritma diskretnog konsenzus protokola s adaptivnim pojačanjem	https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:176248	Gribl, Anita	
Decentralizirana strategija kooperativnog istraživanja prostora pomoću višerobotskog sustava	https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:452413	Batinović, Ana	

Generiranje putanje robota za skeniranje površine na osnovi poznatog 3D modela	https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:573632	Mikić, Luka	
Upravljanje multirotorskom letjelicom s benzinskim motorima pomoću zakrilca	https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:057208	Magaš, Lovro	
Upravljanje multirotorskom letjelicom pomoću rotora s promjenjivom ravninom vrtnje	https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:068564	Zorić, Filip	
Algoritam precizne lokalizacije robotske ruke pomoću kamere	https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:451936	Tabak, Jelena	
Konstrukcija i izrada manipulatora za inspekciju pričvršćenog na bespilotnoj letjelici	https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:106083	Kunštek, Matija	
Određivanje topologije grafa primjenom konsenzus algoritma	https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:296945	Pavelko, Lea	
Percepcija objekta pomoću senzora sile dodira	https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:079678	Krajačić, Ivona	
Planiranje misija za heterogeni robotski sustav	https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:994524	Cavalli, Marko	
Planiranje trajektorije manipulatora na letećoj bazi s neholonomskim ograničenjima	https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:879107	Bradarić, Filip	
Planiranje trajektorije vrha alata robota mjerenjem zakrivljenosti u kontaktu s okolinom	https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:265225	Kovač, Luka	
Modeliranje ponašanja heterogenog robotskog sustava probabilističkim metodama	https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:928621	Družetić, Nina	
Hibridno upravljanje silom dodira za crtanje po ploči primjenom trajektorija s kontroliranim trzajem	https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:509787	Kulaš, Matko	
Analiza utjecaja opservacijske funkcije na konvergenciju konsenzus protokola po povjerenju	https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:423351	Landeka, Mate	
Metoda pretraživanja prostora zasnovana na RRT algoritmu i potencijalnim poljima	https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:881969	Topolovec, Krešimir	
Planiranje trajektorije bespilotne letjelice optimiranjem vremena i viših derivacija	https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:735630	Marković, Petar	
Modelsko prediktivno upravljanje multirotorskom letjelicom s pokretnim masama	https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:148144	Pevec, Luka	

Utjecaj dinamičkog kočenja propulzora na ponašanje multirotorske letjelice	https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:632362	Badanjek, Stribor	
Konstruiranje i izrada dvostrukog manipulatora za bespilotnu letjelicu	https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:377426	Matleković, Lea	
Upravljanje zglobovima robota putem CAN sabirnice zasnovano na ROS-u	https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:598679	Oštrić, Toni	
Analiza povezanosti višeagentskog sustava u dinamičkoj topologiji	https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:597543	Zovkić, Mario	
Planiranje i upravljanje sustavom s dva kooperativna robotska manipulatora	https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:683109	Marić, Bruno	
Praćenje lica korištenjem kamere pričvršćene na ruku robotskog manipulatora	https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:613916	Ljubić, Dario	
Projektiranje i izrada korisničkog sučelja, aktuatorskih i senzorskih čvorova pametnog plastenika	https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:968322	Klapan, David	
Razvoj kapacitivnog senzora razine goriva	https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:114697	Rezo, Ivan	
Razvoj komunikacijskog sustava za upravljanje i nadgledanje pametnog plastenika	https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:810110	Lovrić, Mislav	
Regulacija fizikalnih veličina u pametnom plasteniku	https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:010307	Berta, Matej	
Robustno upravljanje letjelicom s pokretnim masama zasnovano na kliznim režimima	https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:981550	Tomić, Martina	
Upravljanje multirotorskom letjelicom s krilom	https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:571323	Jonjić, Anita	
Upravljanje višerotorskom letjelicom korištenjem pokretnih masa bez naginjanja	https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:490831	Bedeković, Matija	
Istodobna lokalizacija i izgradnja karte prostora zasnovana na računalno projektiranom tlocrtu kao početnoj informaciji	https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:985696	Popović, Goran	
Proširenje MultiAGV paketa za upravljanje autonomnim vozilima funkcionalnošću zaobilaznja nepoznatih prepreka	https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:083903	Čelan, Vatroslav	
Adaptivno neizrazito upravljanje impedancijom industrijskog robota Schunk	https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:634531	Ivanov, Lovro	
Algoritmi za pristajanje mobilnog robota u kamion	https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:468152	Varnica, Ivan	

Implementacija samoučećeg neizrazitog algoritma upravljanja silom dodira za troosni kartezijski robot	https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:904918	Burčul, Domagoj	
Klasifikacija objekata za promatranje djetetovog ponašanja u kontekstu dijagnostike autizma putem pristupa dubinskog učenja	https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:227541	Presečan, Mihael	
Rekonstrukcija i unaprijeđenje autonomnog istraživačkog robota za vatrogasne postrojbe	https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:645410	Hrabar, Ivan	
Unapređivanje učinkovitosti višerobotskih mobilnih sustava optimizacijom individualnih upravljačkih pravila	https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:475524	Kokot, Mirko	
Integracija laboratorijskog sustava za pozicioniranje plovila	https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:172443	Jakovčev, Donat	
Elektroničko sklopovlje i programska podrška za spincopter bespilotnu letjelicu	https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:011971	Matek, Dora	
Generiranje putanje bespilotne letjelice za izbjegavanje prepreka u dinamički promjenjivim prostorima	https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:634130	Jularić, Matej	
Implementacija sučelja u Androidu za daljinsko upravljanje robotima	https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:732448	Kozlik, Filip	
Izrada aplikacije za analizu podataka o vožnji automobila i pripadne snimke s kamere	https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:361873	Barišić, Marko	
Izrada aplikacije za prikaz podataka o vožnji tijekom rada automobila.	https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:315261	Došenović, David	
Lokalizacija i mapiranje primjenom vizualne odometrije na bespilotnoj letjelici	https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:448978	Barišić, Antonella	
Programsko sučelje za daljinsko upravljanje robotom putem mobilne aplikacije	https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:171068	Turković, Krešimir	
Upravljanje silom dodira u vertikalnoj osi manipulatora na bespilotnoj letjelici	https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:893884	Bevanda, Petar	
Izvedba manipulacijskih zadataka robota primjenom sustava s diskretnim događajima	https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:670867	Kopić, Lucija	
Konsenzus po povjerenju u multi-agentskim sustavima s promjenjivom topologijom	https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:670966	Levanić, Domagoj	
Upravljanje grijanjem prostorije po zadanoj energiji u vremenu	https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:074767	Rukavina, Filip	

Upravljanje četveronožnim robotom Dynarobin po neravnom terenu	https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:706027	Arambašić, Alexandar	
Razvoj programa za automatsko ocjenjivanje kvalitete upravljanja letjelicom	https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:059444	Magaš, Lovro	
Koordinirano upravljanje kartezijskim i planarnim manipulatorom pomoću PLC-a Schneider Modicon M238	https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:412938	Galjer, Mirna	
Optimizacija gibanja Pioneer P3-DX robota	https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:925812	Ovčarić, Gordan	
Primjena skrivenih Markovljevih modela za raspoznavanje gesti u funkcionalnoj i simboličkoj imitaciji	https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:634955	Malovan, Luka	
Upravljanje SCARA robotom Kiwi uz regulaciju momenta i estimaciju momenta tereta	https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:507598	Zglav, Ante	
Upravljanje razgovorom s Nao robotom korištenjem POMDP metode	https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:402392	Kužet, Barbara	
Aktivno upravljanje podatnosti robotskog hodača korištenjem senzora sile	https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:882557	Mirković, Damir	
Fleksibilni proizvodni sustav s Baxter robotom	https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:204276	Bilać, Miriam	
Hvatanje ključa i zavrtnje ventila s dvoručnim Baxter robotom	https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:830186	Brijačak, Inka	
Integracija percepcije terena na robotskog hodača Dynarobin korištenjem 2D lasera	https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:280276	Maras, Mate	
Određivanje optimalne putanje bespilotne letjelice i mobilnog robota u zajedničkim misijama	https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:669571	Batinović, Ana	
Optimizacija potrošnje energije u vozilu s nezavisnim električnim pogonom	https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:371170	Čavlek, Ivan	
Primjena modelskog prediktivnog upravljanja u optimizaciji gibanja robota	https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:208474	Šarlija, Marko	
Realizacija sustava upravljanja silom dodira kartezijskog robota Schneider Electric	https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:731771	Brkić, Vedran	
Implementacija i evaluacija geometrijskog upravljanja multitrotorskim letjelicama	https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:945096	Čirjak, Anđela	
Analiza algoritma za decentralizirano određivanje putanja za razmjenu energije u multi - robotskom sustavu	https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:237313	Uzelac, Mirna	

Razvoj i evaluacija efikasnog algoritma planiranja staze u multi-agentskom sustavu	https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:574859	Karolj, Valentina	
Izrada modela pokretnog obrnutog njihala	https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:331692	Klapan, David	
Upravljanje letjelicom s više rotora pomoću zakrilca	https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:969233	Tomić, Martina	
Analiza otkaza propulzora multirotorske letjelice s električnim i benzinskim motorima	https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:711530	Badanjek, Stribor	
Integracija senzora sile u sustav upravljanja kartezijskog robota Schneider Electric	https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:641451	Krištofić, David	
Upravljanje letjelicom s više rotora promjenom ravnine vrtnje rotora	https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:311176	Marić, Bruno	
Upravljanje svesmjernom platformom	https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:004139	Pevec, Luka	
Lokalizacija letjelice pomoću ugrađenih sonara i kamere	https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:264012	Višnjić, Niko	
Analiza rada EEG senzorske kacige Emotive snimanjem emocionalnih stanja	https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:489043	Polić, Marsela	
Analiza rada i razvoj korisničkog sučelja za biometrički sustav e-Health	https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:738676	Peršić, Juraj	
Analiza rada i spajanje EPIC ECG PS25203 senzora na Arduino	https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:055798	Gršković, Marko	
Analiza rada senzora mišićne aktivnosti	https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:303810	Kopić, Lucija	
Neizravno upravljanje formacijom letjelica s četiri rotora	https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:040637	Čelan, Vatroslav	
Obrada i analiza podataka sa EEG senzorske kacige Emotive	https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:721806	Vukadinović, Borna	
Pozicioniranje letjelice s četiri rotora pomoću vizualne povratne veze	https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:087374	Boljunčić, Sara	
Programska aplikacija za spajanje video snimki u realnom vremenu	https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:346472	Vidas, Dario	
Hybrid adaptive control system with augmented user interaction for stable aerial manipulation	https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:760250	Orsag, Matko	