

Time of export: 14.05.2024. 17:13:22

Repository: repozitorij.fer.unizg.hr

Number of records on this URL: 71

Records exported: 71

| Title | URL | Authors | Host item title |
|----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|-----|----------------------|-----------------|
| Dizajn kompaktnog akustičkog predajnika u svrhu podvodne lokalizacije | | Fijan, Nikola Filip | |
| Programska podrška za ronilačko računalo zasnovano na operacijskom sustavu Linux | | Borčić, Fran | |
| Analiza sustava ulančane akustičke lokalizacije | | Rogić, Frane | |
| Intelligent heat flow control of double skin facade systems. | | Eškinja, Zdravko | |
| Modeliranje procesa i estimacija stanja u kontaktnoj površini automobilskog kotača i podloge | | Matuško, Jadranko | |
| Izrada grafičkog sučelja za upravljanje formacijom bespilotnih plovnih platformi | | Starčević, Jerko | |
| Detekcija podvodnog kabela korištenjem linijskog lasera | | Matusan, Antonio | |
| On-line detekcija horizonta i adaptivno određivanje regije interesa u slici u svrhu kooperativnog upravljanja pomorskim robotima | | Cej Gagović, Ana | |
| Audio augmented reality as navigation aid for remotely operated vehicle piloting | | Vasilijević, Antonio | |
| Obrada slike u svrhu međusobne lokalizacije dvaju robota | | Družetić, Nina | |
| Implementacija turbinske regulacije na NI cRIO platformi | | Mohor, Tin | |
| Integracija Benthos ronilice i sustava za pozicioniranje | | Tolić, Jerko | |
| Prepoznavanje poze ronioca putem tjelesne mreže inercijskih senzora | | Tovarović, Tea | |
| Detekcija anomalija u stanjima ronioca | | Fodor, Karlo | |
| Implementacija modela elektrane na NI PXI platformi | | Galešić, Ivan | |
| Izrada grafičkog sučelja za daljinski upravljanu ronilicu radne klase | | Dasović, Dino | |
| Mobilna aplikacija za prostornu navigaciju putem zvuka | | Kurečki, Dario | |
| Modelsко prediktivno upravljanje autonomnim plovilom | | Fudurić, Zvonimir | |

| | | |
|-----------------------------------------------------------------------------------------------|-----------------------|--|
| Obrada slike na ugradbenom sustavu u svrhu analize zamućenosti vode | Cej Gagović, Ana | |
| Upravljanje formacijom autonomnih bespilotnih plovnih platformi | Lončar, Ivan | |
| Mjerenje relativnog pomaka korištenjem unaprijed gledajućeg višeizrakastog sonara | Topčić, Dijana | |
| Testiranje i proširenje simulatora višeagentskih heterogenih robotskih sustava | Zrnec, Anja | |
| Detekcija zatvaranja petlje u SLAM-u temeljenom na podvodnim vizualnim podacima | Bibulić, Aleksandar | |
| Obrada sonarske slike u svrhu detekcije šake ronioca | Guštin, Franka | |
| Optimalna i fleksibilna alokacija propulzije za holonomsku površinsku platformu | Vončina, Fran | |
| Razvoj podvodnog sustava s promjenjivim uzgonom | Sokolić, Andrej | |
| Sučelje za interakciju ronioca s autonomnom ronilicom | Kanski, Boris | |
| Decentralizirano upravljanje heterogenim robotskim sustavom | Arbanas, Barbara | |
| Matematički model multirotorske letjelice upravljane promjenom centra mase | Prkut, Nikola | |
| Planiranje polinomske trajektorije bespilotne letjelice u složenim 3D prostorima | Ivanović, Antun | |
| Primjena adaptivne Hsia metode na stabilizaciju bespilotne letjelice u vjetrovitim uvjetima | Car, Marko | |
| Protokol za uspostavu povjerenja u multi-agentskim sustavima temeljeno na binarnom konsenzusu | Norac - Kljajo, Marta | |
| Skladištenje i obrada podataka s misija autonomnih ronilica | Barišić, Tomislav | |
| Identifikacija prijenosne funkcije čovjeka (operatera) na vizualnu i zvukovnu pobudu | Omerović, Anela | |
| Autonomizacija ronilice malih dimenzija | Ladan, Ivan | |
| Planiranje povratne putanje autonomne platforme temeljem poznate mape okoline | Zrinušić, Ivana | |
| Podvodna navigacija korštenjem jednostrukog mjerenja udaljenosti | Mandić, Filip | |
| Razvoj ronilačkog računala | Dagostin, Paolo | |
| Analiza kontinuiranih i diskretnih upravljačkih algoritama za plovila | Tovarović, Tea | |
| Analiza stabilnost sustava sa čovjekom u petlji | Tolić, Jerko | |
| Interpretacija ronilačkog znakovnog jezika u okruženju s poremećajima | Galešić, Ivan | |
| Prepoznavanje ruke u sonarskoj slici | Mohor, Tin | |
| ROS aplikacija za podešavanje regulatora | Lončar, Ivan | |

| | | |
|----------------------------------------------------------------------------------------------|-------------------------------------------|--|
| Simulacija podvodnih vozila u Gazebo+ROS simulatoru | Fodor, Karlo | |
| Upravljanje modelom tankera | Dasović, Dino | |
| Guidance of formations of autonomous underwater vehicles by virtual potential method | Barišić, Matko | |
| Primjena adaptivnih neizrazitih algoritama u turbinskoj regulaciji hidroelektrana | Mišković, Ivan | |
| Pose estimation of mobile robots in partially and completely unknown environments | Kitanov, Andrej | |
| Upravljanje resursima u višeprolaznim proizvodnim linijama sa slobodnim odabirom zadataka | Sindičić, Ivica | |
| Regulator uzbude sinkronog generatora zasnovan na teoriji Ljapunova | Erceg, Igor | |
| Primjena vlastitih oscilacija u vođenju i upravljanju plovilima | Mišković, Nikola | |
| 3D Line Following for Unmanned Underwater Vehicles | Mišković, Nikola; Nađ, Đula; Vukić, Zoran | |
| Na kvarove tolerantan sustav turbinske regulacije vodne turbine | Horvat, Krunoslav | |
| Samoorganiziranje neizrazitog analitičkog regulatora pri vođenju mobilnog robota | Kirola, Marijo | |
| Analiza nelinearnih sustava upravljanja s neizrazitom logikom metodom opisne funkcije | Šijak, Tomislav | |
| Predikcijsko upravljanje procesima s više ulaza i više izlaza | Bego, Ozren | |
| Sustav upravljanja propulzijom broda | Perić, Kristina | |
| Estimacija koncentracija komponenata u kemijskim smjesama | Brščić, Dražen | |
| Sinteza trajektorije autonomnog pokretnog objekta oponašanjem operatera | Kulić, Ranka | |
| Dinamičko pozicioniranje plovnih objekata | Mandžuka, Sadko | |
| Analiza sustava regulacije parne turbine u termoelektranama | Linarić, Davor | |
| Identification and control of electronic throttle drive | Pavković, Danijel | |
| Na kvarove tolerantan sustav upravljanja sporohodnim dizelskim motorom za brodsku propulziju | Antonić, Radovan | |
| Sustavi vođenja hidroelektrana programom za daljinski nadzor i prikupljanje podataka | Mavrin, Mario | |
| Sustavi promjenjive strukture za vođenje plovila po trajektoriji | Omerdić, Edin | |
| Distribuirani sustavi upravljanja i inteligentni senzori na hidroelektranama | Horvat, Krunoslav | |
| Inteligentno vođenje i upravljanje bespilotnom ronilicom | Bakarić, Vedran | |

| | | | |
|--------------------------------------------------------------------------------------|--|-----------------|--|
| Regulacija vodnih turbina s prilagodbom na kvarove u sustavu pozicioniranja lopatica | | Strah, Bruno | |
| Suvremeni sustavi vođenja i upravljanja plovilima | | Borović, Bruno | |
| Development and application of the autotuning PID controller | | Branica, Ivan | |
| Inteligentno upravljanje brodskim procesima | | Velagić, Jasmin | |