

<https://repozitorij.fer.unizg.hr/user/profile/mbz/267745>

Vrijeme izvoza: 09.07.2020. 17:57:16

Repozitorij: repozitorij.fer.unizg.hr

Ukupan broj zapisa na URL-u: 64

Broj izvezenih zapisa: 64

Naslov	URL	Autori	Naslov izvornika
Dizajn kompaktnog akustičkog predajnika u svrhu podvodne lokalizacije	<a href="https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:991138">https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:991138</a>	Fijan, Nikola Filip	
Programska podrška za ronilačko računalo zasnovano na operacijskom sustavu Linux	<a href="https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:875920">https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:875920</a>	Borčić, Fran	
Analiza sustava ulančane akustičke lokalizacije	<a href="https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:375115">https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:375115</a>	Rogić, Frane	
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	
Control of autonomous surface marine vessels for underwater vehicle localization using single range acoustic measurements	<a href="http://lib.fer.hr:8080/cgi-bin/koha/catalogue/detail.pl?biblionumber=50633">http://lib.fer.hr:8080/cgi-bin/koha/catalogue/detail.pl?biblionumber=50633</a>	Mandić, Filip	
Izrada grafičkog sučelja za upravljanje formacijom bespilotnih plovnih platformi	<a href="https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:230852">https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:230852</a>	Starčević, Jerko	
Aplikacija za daljinsko upravljanje površinskim vozilom	<a href="https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:278073">https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:278073</a>	Čičin-Šain, Zdravko	
Detekcija podvodnog kabela korištenjem linijskog lasera	<a href="https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:440044">https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:440044</a>	Matušan, Antonio	
Kontrola slanja akustičkih poruka	<a href="https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:332522">https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:332522</a>	Ucović, Ivan	
On-line detekcija horizonta i adaptivno određivanje regije interesa u slici u svrhu kooperativnog upravljanja pomorskim robotima	<a href="https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:344405">https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:344405</a>	Cej Gagović, Ana	
Upravljanje dubinom umjetnih školjki	<a href="https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:823246">https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:823246</a>	Vidović, Kristijan	

Integracija laboratorijskog sustava za pozicioniranje plovila	<a href="https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:172443">https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:172443</a>	Jakovčev, Donat	
Trilateracija korištenjem akustičkih modema	<a href="https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:750141">https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:750141</a>	Budim, Ivan	
Automatizacija filtra komine u procesu proizvodnje piva	<a href="https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:655097">https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:655097</a>	Đurić, Ivan	
Guidance and control of autonomous underwater agents with acoustically aided navigation	<a href="https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:495794">https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:495794</a>	Nađ, Đula	
Obrada slike u svrhu međusobne lokalizacije dvaju robota	<a href="https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:342862">https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:342862</a>	Družetić, Nina	
Određivanje veličine ribe iz slike	<a href="https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:929489">https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:929489</a>	Rukavina, Ana-Marija	
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	
Implementacija turbinske regulacije na NI cRIO platformi	<a href="https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:996432">https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:996432</a>	Mohor, Tin	
Integracija Benthos ronilice i sustava za pozicioniranje	<a href="https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:233408">https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:233408</a>	Tolić, Jerko	
Prepoznavanje poze ronioca putem tjelesne mreže inercijskih senzora	<a href="https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:862408">https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:862408</a>	Tovarović, Tea	
Detekcija anomalija u stanjima ronioca	<a href="https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:631402">https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:631402</a>	Fodor, Karlo	
Eksperimentalni postav za mjerenje visine iskakanja objekta iz vode	<a href="https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:875664">https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:875664</a>	Spahija, Bojan	

Implementacija modela elektrane na NI PXI platformi	<a href="https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:976566">https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:976566</a>	Galešić, Ivan	
Izrada grafičkog sučelja za daljinski upravljaju ronilicu radne klase	<a href="https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:373196">https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:373196</a>	Dasović, Dino	
Mobilna aplikacija za prostornu navigaciju putem zvuka	<a href="https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:126092">https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:126092</a>	Kurečki, Dario	
Modelsko prediktivno upravljanje autonomnim plovilom	<a href="https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:705670">https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:705670</a>	Fudurić, Zvonimir	
Obrada slike na ugradbenom sustavu u svrhu analize zamućenosti vode	<a href="https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:869238">https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:869238</a>	Cej Gagović, Ana	
Upravljanje formacijom autonomnih bespilotnih plovnih platformi	<a href="https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:944691">https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:944691</a>	Lončar, Ivan	
Testiranje i proširenje simulatora višegentskih heterogenih robotskih sustava	<a href="https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:158947">https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:158947</a>	Zrnec, Anja	
Utjecaj kašnjenja na algoritam virtualnog cilja	<a href="https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:179209">https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:179209</a>	Kovač, Patrik	
Modeliranje sustava koji iskače iz vode pod utjecajem uzgona	<a href="https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:281773">https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:281773</a>	Jakovčev, Donat	
Detekcija zatvaranja petlje u SLAM-u temeljenom na podvodnim vizualnim podacima	<a href="https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:261034">https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:261034</a>	Bibulić, Aleksandar	
Obrada sonarske slike u svrhu detekcije šake ronioca	<a href="https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:045188">https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:045188</a>	Guštin, Franka	
Optimalna i fleksibilna alokacija propulzije za holonomsku površinsku platformu	<a href="https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:542935">https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:542935</a>	Vončina, Fran	
Razvoj podvodnog sustava s promjenjivim uzgonom	<a href="https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:221641">https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:221641</a>	Sokolić, Andrej	
Sučelje za interakciju ronioca s autonomnom ronilicom	<a href="https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:765277">https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:765277</a>	Kanski, Boris	
Uočavanje i izlučivanje dinamičkih objekata stereovizijskim sustavom i radarima na vozilu	<a href="https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:356821">https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:356821</a>	Obrvan, Marko	

Decentralizirano upravljanje heterogenim robotskim sustavom	<a href="https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:289282">https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:289282</a>	Arbanas, Barbara	
Matematički model multirotorske letjelice upravljane promjenom centra mase	<a href="https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:734784">https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:734784</a>	Prkut, Nikola	
Modeliranje i stabilizacija dvostrukog obrnutog njihala	<a href="https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:050744">https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:050744</a>	Vujević, Rafaela	
Modelsko prediktivno upravljanje plovnom platformom	<a href="https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:175140">https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:175140</a>	Lenkić, Mate	
Planarno vođenje daljinski upravljano vozila sa zvukom iz više virtualnih izvora koji predstavljaju cilj i prepreke	<a href="https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:194452">https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:194452</a>	Kovčo, Tomislav	
Planiranje polinomske trajektorije bespilotne letjelice u složenim 3D prostorima	<a href="https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:341840">https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:341840</a>	Ivanović, Antun	
Primjena adaptivne Hsia metode na stabilizaciju bespilotne letjelice u vjetrovitim uvjetima	<a href="https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:100793">https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:100793</a>	Car, Marko	
Protokol za uspostavu povjerenja u multi-agentskim sustavima temeljeno na binarnom konsenzusu	<a href="https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:623896">https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:623896</a>	Norac - Kljajo, Marta	
Upravljanje malom ronilicom iz Matlab/Simulink-a korištenjem ROS-a	<a href="https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:308784">https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:308784</a>	Pavlović, Petar	
Identifikacija prijenosne funkcije čovjeka (operatera) na vizualnu i zvukovnu pobudu	<a href="https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:042164">https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:042164</a>	Omerović, Anela	
Autonomizacija ronilice malih dimenzija	<a href="https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:055039">https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:055039</a>	Ladan, Ivan	
Planiranje povratne putanje autonomne platforme temeljem poznate mape okoline	<a href="https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:948587">https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:948587</a>	Zrinušić, Ivana	
Podvodna navigacija korištenjem jednostrukog mjerenja udaljenosti	<a href="https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:499314">https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:499314</a>	Mandić, Filip	
Razvoj ronilačkog računala	<a href="https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:964955">https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:964955</a>	Dagostin, Paolo	

Analiza kontinuiranih i diskretnih upravljačkih algoritama za plovila	<a href="https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:395943">https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:395943</a>	Tovarović, Tea	
Analiza stabilnost sustava sa čovjekom u petlji	<a href="https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:556700">https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:556700</a>	Tolić, Jerko	
Interpretacija ronilačkog znakovnog jezika u okruženju s poremećajima	<a href="https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:250936">https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:250936</a>	Galešić, Ivan	
Prepoznavanje ruke u sonarskoj slici	<a href="https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:348374">https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:348374</a>	Mohor, Tin	
ROS aplikacija za podešavanje regulatora	<a href="https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:798588">https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:798588</a>	Lončar, Ivan	
Simulacija podvodnih vozila u Gazebo+ROS simulatoru	<a href="https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:349479">https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:349479</a>	Fodor, Karlo	
Upravljanje modelom tankera	<a href="https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:160932">https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:160932</a>	Dasović, Dino	
Primjena adaptivnih neizrazitih algoritama u turbinskoj regulaciji hidroelektrana	<a href="http://lib.fer.hr/cgi-bin/koha/opac-detail.pl?biblionumber=37085">http://lib.fer.hr/cgi-bin/koha/opac-detail.pl?biblionumber=37085</a>	Mišković, Ivan	
3D Line Following for Unmanned Underwater Vehicles	<a href="https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:518059">https://urn.nsk.hr/urn:nbn:hr:168:518059</a>	Mišković, Nikola; Nađ, Đula; Vukić, Zoran	Brodogradnja : časopis brodogradnje i brodograđevne industrije