

Vrijeme izvoza: 26.04.2024. 23:32:40

Repozitorij: repozitorij.fsb.unizg.hr

Ukupan broj zapisa na URL-u: 51

Broj izvezenih zapisa: 51

Naslov	URL	Autori	Naslov izvornika
Nelinearno robusno upravljanje kranom s dva stupnja slobode gibanja		Šunjić, Luka	
Robusno upravljanje autonomnim podvodnim vozilom s četiri propulzora		Žarak, Nikola	
Modeliranje i optimalno upravljanje utičnim hibridnim električnim vozilom paralelne konfiguracije		Soldo, Jure	
Modeliranje voznih ciklusa uključujući vremenski promjenjive značajke nagiba ceste, mase vozila i zagušenja prometa		Topić, Jakov	
Upravljanje vjetroagregatom primjenom algebarskih estimatora poremećaja		Fračin, Mario Branimir	
Upravljanje robotskim manipulatorom primjenom aktivne kompenzacije poremećaja		Fiolić, Borna	
Upravljanje autonomnim letjelicama primjenom aktivne kompenzacije poremećaja		Skender, Tomislav	
Modelling and control of hybrid propulsion systems for multicopter unmanned aerial vehicles		Krznar, Matija	
Modeliranje i robusno upravljanje višerotorskim bespilotnim letjelicama s potpuno upravljanim konfiguracijama		Kotarski, Denis	
Kontinuirana identifikacija parametara letjelice s četiri rotora u realnom vremenu		Bambir, Krunoslav	
Procjena isplativosti hibridizacije pogona šumskog zglobnog traktora		Karlušić, Juraj	
Razvoj petosnog robota paralelne kinematike		Božić, Matej	
Vizijski sustav za automatsku kontrolu kvalitete uložaka grebenaste sklopke		Rešetar, Emanuela	
Algebarski pristup estimaciji stanja i poremećaja autonomnih letjelica		Pranjić, Marko	
Upravljanje autonomnim letjelicama primjenom algebarskog filtera za estimaciju derivacija signala		Breški, Mario	
Upravljanje robotskim manipulatorima primjenom Fourierovih neuronskih mreža		Brkić, Antonio	
Algoritam rojeva čestica u učenju neuronske mreže		Čović, Ivan	
Daljinsko upravljanje letjelicom s četiri rotora		Mihaljevski-Boltek, Tin	
Integracija robotske ruke i vanjskog linearnog prigona		Pretković, Bruno	

Modeliranje i konstrukcija letjelice s četiri rotora		Širjan, Jelena	
Oblikovanje robotskog manipulatora za slaganje Rubikove kocke		Šunjić, Filip	
Upravljanje dvo-osnim manipulatorom		Medovka, Krešimir	
Optimalno upravljanje automatskim mjenjačem s velikim brojem stupnjeva prijenosa		Ranogajec, Vanja	
Upravljanje autonomnim letjelicama primjenom adaptivnih Laguerreovih filtera		Kantolić, Dario	
Upravljanje prijenosom tereta primjenom autonomnih letjelica		Ivanković, Margita	
Estimacija i kompenzacija vanjskih poremećaja kod autonomnih letjelica		Kosanović, Boris	
Algebarske metode estimacije stanja autonomne letjelice primjenom akcelometra		Markučić, Joško	
Algebarski pristup identifikaciji parametara autonomnih letjelica u realnom vremenu		Barišić, Marko	
Razvoj metode za procjenu robusnosti i sposobnosti djelovanja sustava autonomnih agenata		Ćosić Lesičar, Jelena	
Perturbacijska metoda homotopije u teoriji upravljanja hamiltonskih sustava		Tomić, Matko	
Optimiranje upravljačkih trajektorija aktivnog ovjesa s ciljem unaprjeđenja karakteristika dinamike vozila		Čorić, Mirko	
Robusno upravljanje autonomnom letjelicom s četiri rotora		Brezak, Hrvoje	
Metoda invarijantnih momenata sa primjenom u prepoznavanju oblika		Barišić, Marko	
Primjena Hopfieldovih neuronskih mreža u rješavanju optimizacijskih problema		Kosanović, Boris	
Modeliranje i optimalno punjenje flote električnih dostavnih vozila		Škugor, Branimir	
Robusno upravljanje generatorom vjetroagregata		Tomić, Matko	
Upravljanje inverznim rotacijskim njihalom		Kolovrat, Petar	
Analiza signala akustične emisije i vibracija u postupcima bušenja		Skroče, Stipe	
Modeliranje, analiza i optimalno upravljanje pogonima hibridnih električnih vozila		Cipek, Mihael	
Minimaks optimalno upravljanje nelinearnim dinamičkim sustavima		Milić, Vladimir	
Upravljanje mobilnim robotom s diferencijalnim pogonom i ultrazvučnim senzorima udaljenosti		Tatalović, Vedran	
Design of an adaptive controller for input uncertainties on a hexacopter UAV		Majstorović, Domagoj	
Upravljanje mehaničkim sustavima s kompenzacijom trenja		Mihalić, Tomislav	
Učenje neuronskih mreža primjenom evolucijskih algoritama		Karalić, Branko	

Upravljanje robotom s tri rotacijska stupnja slobode gibanja		Petener, Porin	
Daljinsko upravljanje robotom na principu pasivne sinkronizacije		Anić, Luka	
Evolutivni algoritam za upravljanje višeagentskim robotskim sustavom		Ćurković, Petar	
Robusno upravljanje gibanjem krutog tijela		Tomić, Teodor	
Robusno upravljanje linearnim mehaničkim sustavima		Matešić, Danijel	
Analiza stabilnosti nelinearnih sustava vođenih analitičkim neizrazitim regulatorom		Kasać, Josip	
Optimalno upravljanje nelinearnim sustavima primjenom neuronskih mreža		Kasać, Josip	