

Time of export: 26.04.2024. 10:22:46

Repository: repozitorij.fsb.unizg.hr

Number of records on this URL: 84

Records exported: 84

Title	URL	Authors	Host item title
SLAM postupak s dvostrukim ultrazvučnim daljinomjerom		Smolec, Dominik	
Kinematika četveronožnog hodača		Paleka, Ivan	
Sigurnosna vrata s antropomornim svojstvom prepoznavanja		Herak, Marin	
Digitalizacija zrakoplovnog instrumenta za ugradnju u simulator za obuku pilota jedrilice		Delija, Viktoria	
Vizijski sustav za praćenje objekata prema obliku i boji		Vranić, Tibor	
Kolaborativna robotska stanica za strojnu obradu srhova na odljevcima aluminijskih naplataka		Škrobar, Rafael	
Razvoj postava za ispitivanje utjecaja ionizirajućeg zračenja na elektroničke komponente		Novosel, Tin	
SLAM postupak na eMIR mobilnom robotu		Tuček, Leon	
Automatsko vaganje i miješanje sastojaka višekomponentnog proizvoda		Štrkalj, Natalija	
Kretanje mobilnih robota u zadanoj formaciji		Zrинуšić, Ivan	
Ultrazvučni detektor prepreka mobilnog robota		Smolec, Dominik	
Automatska sigurnosna vrata		Herak, Marin	
Registracija studenata na nastavi pomoću X-ica		Putanec, Patrik	
Kognitivni model zatvorene okoline mobilnoga robota temeljen na mjerenjima		Pavlic, Tomislav	
Meteorološki balon za prikupljanje podataka		Tuček, Leon	
Električki pogonjeno vozilo za osobnu upotrebu		Golec, Matija	
Projektiranje i izrada robotskog sustava koji igra šah		Herceg-Rušec, Matija	
Automatsko zalijevanje staklenika		Kuhar, Ivana	
Modeliranje okoline mobilnog robota lidarom		Horvat, Nikolai Ivan	

Razvoj robota za ispitivanje instrumentacijskih cijevi na dnu reaktorske posude		Novosel, Tin	
Samobalansirajući robot na dva kotača		Uroić, Ivan	
Žiroskopska ciljnička platforma		Josipović, Mateo	
Vremenski ovisno rukovanje vratima		Tkalec, Anabela	
Model učenja robotskog zadatka zasnovan na interakciji s čovjekom		Vidaković, Josip	
Delta robot		Mikulec, Mihael	
Edukacijska robotska ruka		Keretić, Damian	
Mobilni robot za pregled zrakoplova		Ćaran, Branimir	
Naočale za virtualnu stvarnost		Lončar, Sven	
Samobalansirajuće vozilo		Herceg-Rušec, Matija	
Vođenje mobilnih robota u zadanom rasporedu		Jurendić, Domagoj	
Kinematički kontroler robota RM501		Golec, Matija	
Senzori stepenica za KOPACK vozilo		Crnčec, Luka	
Telemetrija stanja KOPACK vozila		Pejić, Klara	
Analiza točnosti pozicioniranja neurokirurškog robota		Filipović, Ivan	
3D rotacijski skener		Brzica, Karlo	
Robotizacija točkastog zavarivanja karoserije automobila		Radić, Matija	
Upravljačka jedinica DC motora		Skender, Tomislav	
Edukacijski robot s pet stupnjeva slobode gibanja		Peter, Kristijan	
Sigurnosni elementi i sklopovi bolid Formula Student		Malnar, Alan	
Antropomorfni vidni sustav robota		Matijašević, Mario	
Konstrukcija i vođenje CNC glodalice		Božić, Matej	
Antropomorfna robotska glava		Karlušić, Juraj	
Konstrukcija i vođenje rotacijskog crtala		Buzjak, Dražen	
Mobilni robot za slijeđenje linije		Pranjić, Marko	

Konstrukcija pomorskog robota		Marković, Milan	
Razvoj upravljačkog uređaja za elektrootporno točkasto zavarivanje		Oletić, Mario	
Detektor prepreka mobilnog robota		Filipović, Ivan	
CNC glodalica za izradu tiskanih pločica		Sremić, Dominik	
Servo sustav kamere pokretan glavom čovjeka		Benić, Juraj	
Automatsko otključavanje vrata s evidencijom ulazaka		Leko, Tomislav	
Vizijski sustav za prepoznavanje objekata prema boji		Antić, Ivan	
Upravljačka jedinica makete dizala		Buzjak, Dražen	
Humanoidni robot u interakciji s okolinom		Pender, Antonia	
Regulacija temperature makete		Kurelja, Luka	
Vođenje robota primjenom interneta		Hrnjić, Nino	
Automatsko punjenje eMiR mobilnog robota		Lukas, Marin	
Vjerojatnosni model robotskoga djelovanja u fizičkoj interakciji s čovjekom		Šekoranja, Bojan	
Pouzdanost karakterizacije ekspandiranoga polistirena pomoću računalne radiografije		Hrman, Danijela	
Električni romobil		Sremić, Dominik	
Mobilni robot s rotacijskim daljinomjerom		Peran, Toni	
Dvoosni sustav za praćenje objekata		Koren, Petar	
Spoznajni model upravljanja grupom industrijskih robota		Stipančić, Tomislav	
Utvrdjivanje optimalnog rješenja osteosinteze pločicama		Oreč, Ana	
Optička povratna veza za vođenje amaterskih teleskopa		Lampl, Daniel	
Dvokanalni digitalni osciloskop		Horvat, Tomislav	
Senzor prisutnosti za Mitsubishi RM501 robot		Klinec, Marko	
Projektiranje servera mobilnog robota		Prević, Matija	
Primjena robota u automatizaciji 3D digitalizatora		Hižar, Zvonimir	
Automatsko upravljanje niskoenergetskom kućom		Mateša, Filip	

Automatizacija rukovanja materijalom na stroju za obradu aluminija		Žitković, Tihomir	
Konstruiranje nastavne makete za upravljanje i regulaciju istosmjernim motorima		Bukal, Stjepan	
Regulacija vuče diesel-električne lokomotive		Mihalić, Tomislav	
Mobilni robot s infracrvenim daljinomjerima		Kos, Josip	
Meteorološka mjerna postaja		Kantoci, Kruno	
Projektiranje troosne glodalice za obradu drveta		Mareković, Miroslav	
Upravljanje mjerenjem meteorološke postaje preko WEB-a		Zović, Paolo	
Regulacija nagiba slabo prigušenog inercijskog sustava		Petrović, Marija	
Vizijski sustav s mogućnošću učenja		Hranj, Nikola	
Upravljanje položajem sunčanih kolektora		Mateša, Filip	
Razvoj hibridnog estimatora trošenja alata i metoda vođenja alatnog stroja		Brezak, Danko	
Samoorganiziranje neizrazitog analitičkog regulatora pri vođenju mobilnog robota		Kirola, Marijo	
Metode neizrazitog i adaptivnog upravljanja za primjenu u slijednim sustavima		Punčec, Mario	
Analiza stabilnosti nelinearnih sustava vođenih analitičkim neizrazitim regulatorom		Kasać, Josip	
Regulacija pneumatskih servosustava primjenom neizrazitog regulatora		Šitum, Željko	