

Time of export: 23.05.2025. 12:49:17

Repository: repozitorij.fsb.unizg.hr

Number of records on this URL: 63

Records exported: 63

| Title                                                                                                                 | URL | Authors                                                                           | Host item title |
|-----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|-----|-----------------------------------------------------------------------------------|-----------------|
| Nelinearno robusno upravljanje kranom s dva stupnja slobode gibanja                                                   |     | Šunjić, Luka                                                                      |                 |
| Robusno upravljanje autonomnim podvodnim vozilom s četiri propulzora                                                  |     | Žarak, Nikola                                                                     |                 |
| Adaptive Constant-Current/Constant-Voltage Charging of a Battery Cell Based on Cell Open-Circuit Voltage Estimation   |     | Pavković, Danijel; Kasać, Josip; Krznar, Matija; Cipek, Mihael                    |                 |
| Concept of a Modular Multirotor Heavy Lift Unmanned Aerial Vehicle Platform                                           |     | Kotarski, Denis; Piljek, Petar; Pranjić, Marko; Kasać, Josip                      |                 |
| Modeliranje i optimalno upravljanje utičnim hibridnim električnim vozilom paralelne konfiguracije                     |     | Soldo, Jure                                                                       |                 |
| Min-Max Optimal Control of Robot Manipulators Affected by Sensor Faults                                               |     | Milić, Vladimir; Kasać, Josip; Lukas, Marin                                       |                 |
| An Algorithm for Solving Zero-Sum Differential Game Related to the Nonlinear $H^\infty$ Control Problem               |     | Milić, Vladimir; Kasać, Josip; Lukas, Marin                                       |                 |
| Heavy-Lift Multirotor Unmanned Aerial Vehicles Characterization and Sizing                                            |     | Kotarski, Denis; Piljek, Petar; Kasać, Josip                                      |                 |
| Modeliranje voznih ciklusa uključujući vremenski promjenjive značajke nagiba ceste, mase vozila i zagušenja prometa   |     | Topić, Jakov                                                                      |                 |
| Performance Analysis of Fully Actuated Multirotor Unmanned Aerial Vehicle Configurations with Passively Tilted Rotors |     | Kotarski, Denis; Piljek, Petar; Kasać, Josip; Majetić, Dubravko                   |                 |
| Upravljanje vjetroagregatom primjenom algebarskih estimatora poremećaja                                               |     | Fraćin, Mario Branimir                                                            |                 |
| Upravljanje robotskim manipulatorom primjenom aktivne kompenzacije poremećaja                                         |     | Fiolić, Borna                                                                     |                 |
| A Modular Multirotor Unmanned Aerial Vehicle Design Approach for Development of an Engineering Education Platform     |     | Kotarski, Denis; Piljek, Petar; Pranjić, Marko; Grlj, Carlo Giorgio; Kasać, Josip |                 |

|                                                                                                                               |  |                                                                |  |
|-------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------|--|----------------------------------------------------------------|--|
| Frequency-shifting-based algebraic approach to extended state observer design                                                 |  | Kasac, Josip; Pender, Antonia; Pranjić, Marko; Kotarski, Denis |  |
| Upravljanje autonomnim letjelicama primjenom aktivne kompenzacije poremećaja                                                  |  | Skender, Tomislav                                              |  |
| Modelling and control of hybrid propulsion systems for multirotor 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                                             |  |
| Frequency-shifting-based algebraic approach to stable on-line parameter identification and state estimation of multirotor UAV |  | Kasac, Josip; Kotarski, Denis; Piljek, Petar                   |  |
| Estimacija i kompenzacija vanjskih poremećaja kod autonomnih letjelica                                                        |  | Kosanović, Boris                                               |  |

|                                                                                                            |  |                                                              |  |
|------------------------------------------------------------------------------------------------------------|--|--------------------------------------------------------------|--|
| Frequency-shifting-based stable on-line algebraic parameter identification of linear systems               |  | Kasac, Josip; Zilic, Tihomir; Milic, Vladimir; Jokic, Andrej |  |
| An algebraic approach to on-line signal denoising and derivatives estimation                               |  | Kasac, Josip; Majetic, Dubravko; Brezak, Danko               |  |
| Algebarske metode estimacije stanja autonomne letjelice primjenom akcelerometra                            |  | 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                                         |  |
| Modeliranje i upravljanje helikopterom                                                                     |  | Stevanović, Stojan                                           |  |
| 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                |  | Čurković, 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     |  |