https://repozitorij.fsb.unizg.hr/en/user/profile/mbz/74412

Time of export: 28.03.2024. 23:28:19
Repository: repozitorij.fsb.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		Matušan, 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	
Modelsko 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 višezrakastog 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	