

Vrijeme izvoza: 13.05.2024. 03:05:46

Repozitorij: repozitorij.fsb.unizg.hr

Ukupan broj zapisa na URL-u: 27

Broj izvezenih zapisa: 27

Naslov	URL	Autori	Naslov izvornika
Optimal control of double inverted pendulum		Bašić, Mate	
Upravljanje kontaktnom silom kod ravninskog robota s tri stupnja slobode gibanja		Marasović, Lovre	
Simulacija upravljanja SCARA robotom		Jelaš, Mario	
Upravljanje pozitivnim dinamičkim sustavima s primjenom na grupe mobilnih robota		Pirović, Cvita	
Modeliranje SCARA robota sa zatvorenim kinematskim lancem		Martinić, Martin	
Prigušenje vibracija trupa broda uslijed udaranja u valove		Čović, Ivan	
Decentralizirano upravljanje skupom povezanih inverznih njihala sa zamašnjacima		Šunjić, Luka	
Modelsko prediktivno upravljanje elektromehaničkim sustavom kolica na klackalici		Mlakić, Marko	
Multi criteria method for evaluation of district heating and cooling with regard to individual systems		Dorotić, Hrvoje	
Dekompozicije pozitivnih polinoma na sume kvadrata i njihova primjena u automatskoj regulaciji		Božović, Borna	
Konstrukcija i upravljanje inverznog njihala sa zamašnjakom		Gracin, Martin	
Programski paket za optimalno upravljanje linearnim dinamičkim sustavima temeljem podataka		Arandia-Krešić, Srećko	
Projektiranje hidrauličnog cjepača za ogrjevno drvo		Biškup, Davor	
Upravljanje više-rotorskim bespilotnim letjelicama u formaciji		Crnčec, Luka	

Konstrukcija i upravljanje sfernog mobilnog robota		Matišić, Marko	
Programski paket za sintezu optimalnih trajektorija gibanja mobilnog robota		Vardić, Petar Krešimir	
Spatial patient registration in robotic neurosurgery		Šuligoj, Filip	
Optimalno upravljanje skupom povezanih inverznih njihala		Paradžik, Ivan	
Upravljanje mobilnim robotima u formaciji		Pažanin, Ivan	
Aktivno prigušenje vibracija kod nosivih konstrukcija korištenjem piezoelektričnih elemenata		Pender, Antonia	
Programska aplikacija za decentralizirano upravljanje mobilnim robotima u formaciji		Dobrilović, Domagoj	
Vještine informacijske i informatičke pismenosti studenata informacijskih znanosti u Osijeku: pilot-istraživanje		Jokić, Andrea; Koljenik, Dragana; Faletar Tanacković, Sanjica; Badurina, Boris	
Programski paket za robusno optimiranje topologije rešetkastih konstrukcija		Rožić, Mateja	
Vizualno prepoznavanje i modeliranje radnog prostora mobilnog robota		Španić, Siniša	
Minimaks optimalno upravljanje nelinearnim dinamičkim sustavima		Milić, Vladimir	
ROS programski paket za distribuirano upravljanje mrežama dinamičkih sustava		Rossi, Matija	
Coordinated optimal control of wind farm active power		Spudić, Vedrana	