https://repozitorij.fsb.unizg.hr/user/profile/mbz/317730

Vrijeme izvoza: 28.03.2024. 17:21:28
Repozitorij: repozitorij.fsb.unizg.hr
Ukupan broj zapisa na URL-u: 12
Broj izvezenih zapisa: 12

Naslov	URL	Autori	Naslov izvornika
Primjena hiperdualnih brojeva za računanje derivacija prvog i drugog reda funkcija više varijabli s primjenama u MATLAB-u		Jonjić, Jakov	
Usporedba numeričkih metoda za rješavanje problema optimalnog upravljanja u programskim alatima MATLAB i CasADi		Belokleić, Korina	
Računalna simulacija perspektive promatrača u zakrivljenom prostorvremenu		Parlov, Matko	
Matematičko modeliranje kinematike i sinteza upravljanja mobilnim robotom s četiri zakretna i četiri neovisno pogonjena kotača		Škifić, Niko	
Sinteza optimalnog regulatora stanja linearnih sustava primjenom algoritma povratnog prostiranja kroz vrijeme		Trbara, Klara	
Matematičko modeliranje i analiza nelinearnih međusobno povezanih elektromehaničkih sustava primjenom dualnih brojeva		Jonjić, Jakov	
Decentralizirano upravljanje elastično povezanim elektromehaničkim sustavima kolica na klackalici		Mihaljevski Boltek, Tin	
Sinteza multivarijabilnog PID regulatora međusobno spregnutih mehaničkih sustava primjenom linearnih matričnih nejednadžbi		Arandia-Krešić, Srećko	
Mrežno upravljanje znanjem		Gredelj, Matea	
Modeliranje i optimalno upravljanje elektromehaničkim sustavom kolica na klackalici		Raič, Jakov	
Minimaks optimalno upravljanje nelinearnim dinamičkim sustavima		Milić, Vladimir	
Sinteza regulacijskih sustava primjenom linearnih matričnih nejednadžbi		Milić, Vladimir	