

Time of export: 03.06.2024. 21:01:36

Repository: dabar.srce.hr

Number of records on this URL: 51

Records exported: 51

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	
Modeliranje i optimalno upravljanje utičnim hibridnim električnim vozilom paralelne konfiguracije		Soldo, Jure	
Modeliranje voznih ciklusa uključujući vremenski promjenjive značajke nagiba ceste, mase vozila i zagušenja prometa		Topić, Jakov	
Upravljanje vjetroagregatom primjenom algebarskih estimatora poremećaja		Fračin, Mario Branimir	
Upravljanje robotskim manipulatorom primjenom aktivne kompenzacije poremećaja		Fiolić, Borna	
Upravljanje autonomnim letjelicama primjenom aktivne kompenzacije poremećaja		Skender, Tomislav	
Modelling and control of hybrid propulsion systems for multicopter 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	
Estimacija i kompenzacija vanjskih poremećaja kod autonomnih letjelica	Kosanović, Boris	
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	
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		Ćurković, 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	