

Vrijeme izvoza: 17.05.2024. 23:31:54

Repozitorij: dabar.srce.hr

Ukupan broj zapisa na URL-u: 280

Broj izvezenih zapisa: 100

Naslov	URL	Autori	Naslov izvornika
Information gain-based autonomous exploration of 3D environments using an unmanned aerial vehicle		Milas, Ana	
Autonomno istraživanje 3D prostora uz kompenzaciju greške nastale optimizacijom trajektorije		Pušnik, Filip	
Postprocesiranje rezultata 3D mapiranja pomoću ICP algoritma		Korić, Karmen	
Optimal control of a mobile manipulator for spraying and suckering tasks in viticulture		Vatavuk, Ivo	
Optimizacija detekcije objekata za autonomne robote s ograničenim resursima pomoću TensorRT-a		Kozulić, Josip Ante	
Analiza mogućnosti graf neuronskih mreža za određivanje svojstava grafa		Raguž, Lovro	
Pozicioniranje robotskog manipulatora u reaktorskoj posudi nuklearne elektrane		Sikora, Toma	
Slijeđenje zadane putanje cestovnog vozila zasnovano na modelskom prediktivnom upravljanju		Đurašinović, Denis	
Navigacija mobilnog robota u zatvorenim prostorima		Piliškić, Marija	
Generiranje slika generativnim suparničkim mrežama		Kokeza, Lara	
Razvoj metode za poravnavanje 3D oblaka točaka s 2D tlocrtom		Buconjić, Monika	
Upravljanje admitancijom zračnog manipulatora za potrebe fizičke interakcije s okolinom		Vuić, Adam	
Razvoj algoritma upravljanja za hvataljku s gradiometrom		Periš, Stela	
Usporedba metoda za mjerenje razlika između skupova vizualnih podataka u kontekstu primjene u robotici		Grozdek, Antun	
Simulator tračničkog prometa zasnovan na max-plus algebri		Škoro, Filip	
Model based motion planning for manipulation with heterogeneous robotic systems under constraints		Ivanović, Antun	

A hyper-heuristic approach to achieving long-term autonomy in a heterogeneous swarm of marine robots		Babić, Anja	
Control system for an unmanned aerial manipulator interacting with the environment based on a generalized model		Car, Marko	
Navigation of an autonomous all-terrain mobile manipulator in semi-structured vineyard environment		Hrabar, Ivan	
Praćenje višestrukog broja objekata jedne klase uz tehniku re-identifikacije		Vrbanić, Dominik	
High-dimensional trajectory optimization for robot motion planning based on Gaussian processes		Petrović, Luka	
Multivarijabilno modelsko prediktivno upravljanje bespilotnim sustavima		Grujić, Bruno	
Navigacija bespilotne letjelice na temelju magnetskog polja		Batoš, Matko	
Određivanje minimalnog nezavisnog dominantnog skupa u općenitim grafovima		Domislović, Jakob	
Upravljanje slijeđenjem trajektorije za multirotorske letjelice podložne smetnjama i nesigurnosti modela		Kovač, Marin	
Automated configuring of non-iterative co-simulation modeled by synchronous data flow		Glumac, Slaven	
Soft robotic manipulation in agrotechnical procedures based on machine and deep learning		Polić, Marsela	
Dinamički prikaz stanja simulacijskog modela		Mucak, Dalibor	
A numerically efficient computational model of a flapping micro aerial vehicle based on Hamiltonian geometric reductions		Pandža, Viktor	
Detekcija kretanja u sustavima video-nadzora		Vencl, Anita	
Decentralized mission planning for heterogeneous robotic teams based on hierarchical task representation		Arbanas Pascoal Ferreira, Barbara	
Grafičko sučelje pametnih naočala za daljinsko upravljanje bespilotnim letjelicama		Špoljarec, Nikola	
Prepoznavanje i klasifikacija oštećenja na lopaticama vjetro-elektre		Dončević, Dorian	
Autonomno istraživanje prostora pomoću bespilotne letjelice primjenom algoritma temeljenog na brzorastućim slučajnim stablima		Leibner, Erik	
Autonomno uklanjanje interfaznih rastojnika s dva vodiča pomoću specijaliziranog alata		Čargonja, Neven	
Daljinsko upravljanje bespilotnom letjelicom temeljeno na inercijalnim senzorima postavljenim na tijelo pilota		Jović, Ivana	

Decentralizirano upravljanje jatom robota korištenjem potpornog strojnog učenja		Gotovac, Lovro	
Izrada i umjeravanje kinematičkog modela svesmjerne platforme robota Pepper		Finderle, Lea	
Određivanje topološkog svojstva grafa primjenom strojnog učenja i konsenzusa		Španić, Matea	
Personalizirano daljinsko upravljanje bespilotnom letjelicom s robotskom rukom		Kopjar, Filip	
Praćenje više pokretnih objekata temeljeno na algoritmima detekcije		Šimag, Domagoj	
Semantička segmentacija rupa na cesti za autonomni vizualni pregled bespilotnom letjelicom		Vuksanović, Filip	
Estimacija poze čovjeka primjenom konvolucijske neuronske mreže za daljinsko upravljanje bespilotnom letjelicom		Đurašinović, Denis	
Implementacija grafičkog sučelja operatera bespilotnih letjelica s integriranom robotskom rukom		Vuić, Adam	
Razvoj upravljačkog programa za sferni robot		Piliškić, Marija	
Upravljanje formacijom više-robotskog sustava korištenjem potpornog strojnog učenja		Obradović, Juraj	
Algoritmi za čitanje imena destinacija sa zgužvanih poštanskih naljepnica		Košćak, Luka	
Aplikacija za praćenje gesta pomoću duboko kvantiziranih neuronskih mreža korištenih u terapijskim vježbama za ruke		Čelan, Bruno	
Interakcija pacijenta i robota tijekom nadzora rehabilitacijskih vježbi implementirana metodom stabla ponašanja		Matić, Dora	
Izgradnja jednonožnog momentom upravljanog robota		Džida, Martin	
Komunikacija u više-robotskim sustavima podržana potpornim strojnim učenjem		Zglavnik, Dominik	
Primjena FPGA programabilne logike za ubrzanje rada neuronske mreže za prepoznavanje gesti ruke		Jerković, Nikola	
Programski moduli za uključivanje katastarskih podataka u korisničko sučelje bespilotne letjelice		Pavlak, Ivan	
Modelling and control of hybrid propulsion systems for multicopter unmanned aerial vehicles		Krznar, Matija	
Izgradnja i upravljanje momentom serijskog elastičnog aktuatora		Ratković, Ivan	
Semantičko mapiranje za manipuliranje u interakciji s okolinom		Kunštek, Matija	
Prepoznavanje i klasifikacija oštećenja korozijom na nosaču vjetro-elektrane		Grozdek, Antun	
Višeagentski sustav za potragu i spašavanje zasnovan na djelomično osmotrivim Markovljevim procesima odlučivanja		Peti, Marijana	

Autonomno izbjegavanje prepreka bespilotnom letjelicom korištenjem algoritma potencijalnih polja		Kutleša, Ivo	
Autonomno upravljanje bespilotnom letjelicom primjenom konvolucijske neuronske mreže		Bralić, Ivan	
Estimacija poze objekata primjenom konvolucijske neuronske mreže		Matijević, Benjamin	
Istovremena lokalizacija i mapiranje bespilotnom letjelicom korištenjem Google Cartographer alata		Marjanović, Zvonimir	
Izrada probabilističkog 3D modela predmeta iz zašumljenih mjerenja za planiranje gibanja manipulatora		Cavalli, Marko	
Planiranje gibanja manipulatora pomoću polja brzine		Pavelko, Lea	
Podatna manipulacija osjetljivih predmeta paralelnom hvataljkom		Vuletić, Jelena	
Razvoj adaptivnog regulatora za Mjesečevo vozilo		Matleković, Lea	
Upravljanje podatnom robotskom hvataljkom bazirano na učenju		Krajačić, Ivona	
Modeliranje i robusno upravljanje višerotorskim bespilotnim letjelicama s potpuno upravljanim konfiguracijama		Kotarski, Denis	
Primjena 3D laserskog senzora za rekonstrukciju značajki stambenih zgrada		Batoš, Matko	
Izvođenje kompleksnih manevara s bespilotnom letjelicom		Grujić, Bruno	
Prepoznavanje i klasifikacija motornih vozila na snimkama iz zraka		Vrbanić, Dominik	
Primjena stabala ponašanja za robusno izvršavanje zadataka robotskih sustava		Markovinović, Luka	
Robotski suparnik u igri Mlin temeljen na umjetnoj inteligenciji		Domislović, Jakob	
Simulacija metode za autonomno istraživanje mora primjenom heterogenog robotskog sustava		Patrlj, Leo	
Kretanje mobilnog robota u strukturiranom zatvorenom okolišu korištenjem pametnih mapa		Bejić, Ivan	
Robotski zadatak raščišćavanja hrpe za automatsko rukovanje paketima nakon automatskog sortiranja		Slošić, Vladimir	
Planiranje trajektorije manipulatora za mehaničku obradu površine		Marković, Petar	
Izbjegavanje prepreka korištenjem algoritma potencijalnih polja dobivenih iz slike stereo kamere		Šimag, Domagoj	
Glasovno upravljanje mobilnim robotom korištenjem ZedBoard-a		Matek, Dora	
Upravljanje završnog članka robotske ruke putem upravljačke palice		Jović, Ivana	

Optimalno upravljanje automatskim mjenjačem s velikim brojem stupnjeva prijenosa		Ranogajec, Vanja	
Algoritam detekcije čovjeka pomoću 3D laserskog senzora		Bognar, Luka	
Lokalni planer trajektorije bespilotne letjelice		Pogačić, Kata	
Na POMDP-ovima zasnovano koordinirano pretraživanje otvorenih prostora korištenjem više mobilnih robota		Mandić, Luka	
Nadogradnja modelskog prediktivnog upravljanja bespilotnom letjelicom MORUS		Radoš, Branko	
Planer za homogeni višerobotski sustav zasnovan na linearnoj temporalnoj logici		Pleslić, Leon	
Planiranje i koordinacija heterogenog višerobotskog sustava u zadatku izgradnje zida		Križmančić, Marko	
Planiranje i slijeđenje putanje mobilnog robota uz zadržavanje konstantne udaljenosti od vođene osobe		Papak, Jurica	
Praćenje pokretnog objekta i vizualno navođenje bespilotne letjelice		Barišić, Antonella	
Prepoznavanje emocija pomoću robotskog vida i dubokog učenja		Jukić, Zvonimir	
Pretraživanje otvorenih prostora mobilnim robotom u svrhu pronalaska poznatih objekata		Sesar, Branimir	
Prihvat i odlaganje objekta mobilnim robotom korištenjem vizualne povratne veze		Čargonja, Neven	
Prilagodba elastičnosti grafa poza prema nesigurnosti podudaranja skena		Buterin, Ivan	
Sustav za interaktivnu lokalizaciju i izradu karti iz podataka prikupljenih laserskim senzorom		Milijaš, Robert	
Upravljanje brzinom mobilne platforme vođača uz ograničenje ubrzanja i izbjegavanje trzaja		Kozlik, Filip	
Upravljanje impedancijom letjelice uz estimaciju krutosti okoline		Lovrić, Ana	
Upravljanje pozicijom bespilotne letjelice korištenjem UWB sustava za pozicioniranje		Crnjac, Mislav	
Algoritam decentralizirane raspodjele točaka fronte u svrhu istraživanja nepoznatog prostora višerobotskim sustavom		Kovač, Marin	
Izbjegavanje prepreka korištenjem algoritma potencijalnih polja dobivenih iz očitavanja 3D lasera		Leibner, Erik	
Izbjegavanje prepreka korištenjem algoritma potencijalnih polja uz kartu dobivenu iz Google Cartographer SLAM-a		Obradović, Juraj	
Planiranje trajektorije za presretanje objekta u 3D prostoru		Španić, Matea	
Sučelje čovjeka i robota zasnovano na praćenju pokreta		Gotovac, Lovro	

Estimacija sile vrha alata manipulatora pričvršćenog na bespilotnu letjelicu		Turković, Krešimir	
Regulacija temperature makete toplinskog sustava pomoću PLC-a		Gaćina, Marija	
Optimizacija karata i trajektorija u SLAM-u pomoću grafova poza		Jambrečić, Ivona	
Svjesnost humanoidnog robota Pepper o ljudima na sceni u predstavi R.U.R.		Kovačević, Marko	
Sustav za procjenu i kompenzaciju razlike duljina nogu radi postavljanja ljudskog tijela u ravnotežu		Vrhovski, Zoran	
Upravljanje dinamikom makete automobila		Diklić, Vjekoslav	
Analiza modela automobilske gume		Bogdan, Marin	
Geometrijsko upravljanje multirotorskom letjelicom s benzinskim motorima		Marković, Lovro	
Optimizacija toka energije heterogenog robotskog sustava		Kovač, Annie	
Rješavanje problema topologije grafova zasnovano na inteligenciji roja		Kopjar, Filip	
Planiranje i izvođenje putanje mobilnog robota na temelju zadanog cilja i informacija s 3D kamere i laserskog senzora		Vuksanović, Filip	
Implementacija algoritama za slijeđenje putanje na mobilnom robotu Pioneer		Karaman, Luka	
Interakcija humanoidnog robota Pepper s ljudima na sceni u predstavi R.U.R.		Kićinbaći, Luka	
Korištenje centroidalne dinamike za automatsko generiranje pokreta cijelog tijela humanoidnog robota pri izvođenju zadatka		Vatavuk, Ivo	
Planiranje putanje robota UR10 bez sudara za slaganje paketa na paletu		Kunštek, Zvonimir	
Primjena Blockchain tehnologije u višerobotskim sustavima		Anić, Zvonimir	
Svjesnost humanoidnog robota Pepper o prostoru scene u predstavi R.U.R.		Barišić, Josip	
Algoritma diskretnog konsenzus protokola s adaptivnim pojačanjem		Gribl, Anita	
Decentralizirana strategija kooperativnog istraživanja prostora pomoću višerobotskog sustava		Batinović, Ana	
Generiranje putanje robota za skeniranje površine na osnovi poznatog 3D modela		Mikić, Luka	
Upravljanje multirotorskom letjelicom s benzinskim motorima pomoću zakrilca		Magaš, Lovro	
Upravljanje multirotorskom letjelicom pomoću rotora s promjenjivom ravninom vrtnje		Zorić, Filip	
Algoritam slijeđenje zasnovan na informacijama s 3D kamere i laserskog senzora		Marjanović, Zvonimir	

Analiza reprezentacije grafa sustavom robota i pčela		Matijević, Benjamin	
Model ponašanja pčele temeljen na automatu stanja		Vencl, Anita	
Određivanje topologije grafa primjenom konsenzus algoritma		Pavelko, Lea	
Planiranje trajektorije bespilotne letjelice pogodne za izođenje akrobatskih manevara		Pavlak, Ivan	
Planiranje trajektorije bespilotne letjelice za okolinu s prostornim ograničenjima		Zglavnik, Dominik	
Planiranje trajektorije vrha alata robota mjerenjem zakrivljenosti u kontaktu s okolinom		Kovač, Luka	
Povezivanje grafičkog sučelja za upravljanje bespilotnom letjelicom s ROS okruženjem		Bralić, Ivan	
Upravljanje formacijom pokretnih agenata temeljeno na konsenzus algoritmu		Peti, Marijana	
Modeliranje ponašanja heterogenog robotskog sustava probabilističkim metodama		Družetić, Nina	
On-line detekcija horizonta i adaptivno određivanje regije interesa u slici u svrhu kooperativnog upravljanja pomorskim robotima		Cej Gagović, Ana	
Upravljanje dubinom umjetnih školjki		Vidović, Kristijan	
Hibridno upravljanje silom dodira za crtanje po ploči primjenom trajektorija s kontroliranim trzajem		Kulaš, Matko	
Vizualizacija vožnje električnog automobila zasnovana na eksperimentalnim podacima		Jerešić, Neven	
Decentralizirani višeagentski sustav za interakciju sa zajednicom pčela zasnovanu na algoritmu konsenzusa		Griparić, Karlo	
Analiza energetske održivosti heterogenog podvodnog robotskog sustava		Petrović, Tamara	
Modelsko prediktivno upravljanje multirotorskom letjelicom s pokretnim masama		Pevec, Luka	
Utjecaj dinamičkog kočenja propulzora na ponašanje multirotorske letjelice		Badanjek, Stribor	
Konstruiranje i izrada dvostrukog manipulatora za bespilotnu letjelicu		Matleković, Lea	
Nelinearni model dvotaktnog benzinskog motora za bespilotnu letjelicu		Kutleša, Ivo	
Određivanje povezanosti višeagentskog sustava u dinamičkoj topologiji		Marić, Marko	
Analiza povezanosti višeagentskog sustava u dinamičkoj topologiji		Zovkić, Mario	
Planiranje i upravljanje sustavom s dva kooperativna robotska manipulatora		Marić, Bruno	
Praćenje lica korištenjem kamere pričvršćene na ruku robotskog manipulatora		Ljubić, Dario	

Projektiranje i izrada korisničkog sučelja, aktuatorskih i senzorskih čvorova pametnog plastenika		Klapan, David	
Razvoj kapacitivnog senzora razine goriva		Rezo, Ivan	
Razvoj komunikacijskog sustava za upravljanje i nadgledanje pametnog plastenika		Lovrić, Mislav	
Regulacija fizikalnih veličina u pametnom plasteniku		Berta, Matej	
Robustno upravljanje letjelicom s pokretnim masama zasnovano na kliznim režimima		Tomić, Martina	
Upravljanje multirotorskom letjelicom s krilom		Jonjić, Anita	
Upravljanje višerotorskom letjelicom korištenjem pokretnih masa bez nagnjanja		Bedeković, Matija	
Istodobna lokalizacija i izgradnja karte prostora zasnovana na računalno projektiranom tlocrtu kao početnoj informaciji		Popović, Goran	
Proširenje MultiAGV paketa za upravljanje autonomnim vozilima funkcionalnošću zaobilazanja nepoznatih prepreka		Čelan, Vatroslav	
Adaptivno neizrazito upravljanje impedancijom industrijskog robota Schunk		Ivanov, Lovro	
Algoritmi za pristajanje mobilnog robota u kamion		Varnica, Ivan	
Implementacija samoučećeg neizrazitog algoritma upravljanja silom dodira za troosni kartezijski robot		Burčul, Domagoj	
Klasifikacija objekata za promatranje djetetovog ponašanja u kontekstu dijagnostike autizma putem pristupa dubinskog učenja		Presečan, Mihael	
Rekonstrukcija i unaprijeđenje autonomnog istraživačkog robota za vatrogasne postrojbe		Hrabar, Ivan	
Unapređivanje učinkovitosti višerobotskih mobilnih sustava optimizacijom individualnih upravljačkih pravila		Kokot, Mirko	
Analiza utjecaja i adaptacija komunikacijskog perioda algoritma povjerenja		Pogačić, Kata	
Elektroničko sklopovlje i programska podrška za spincopter bespilotnu letjelicu		Matek, Dora	
Izvedba manipulacijskih zadataka robota primjenom strojnog učenja		Križmančić, Marko	
Korisničko sučelje za praćenje statusa podvodnog robotskog sustava		Gaćina, Marija	
Lokalizacija i mapiranje primjenom vizualne odometrije na bespilotnoj letjelici		Barišić, Antonella	
Prilagodba Stanley algoritma za korištenje u okviru ROS navigacijskog paketa		Radoš, Branko	
Rekonstrukcija laboratorijske makete helikoptera s dva stupnja slobode		Kir Hromatko, Josip	

Trilateracija korištenjem akustičkih modema		Budim, Ivan	
Upravljanje modelom autonomnog viličara u simulatoru Gazebo		Milijaš, Robert	
Upravljanje silom dodira u vertikalnoj osi manipulatora na bespilotnoj letjelici		Bevanda, Petar	
Automatizacija filtra komine u procesu proizvodnje piva		Đurić, Ivan	
Optimiranje upravljačkih trajektorija aktivnog ovjesa s ciljem unaprjeđenja karakteristika dinamike vozila		Čorić, Mirko	
Izvedba manipulacijskih zadataka robota primjenom sustava s diskretnim događajima		Kopić, Lucija	
Konsenzus po povjerenju u multi-agentskim sustavima s promjenjivom topologijom		Levanić, Domagoj	
Strategija oporavka od zastoja robotizirane radne stanice zasnovana na matricama kvalitete tretmana i stope kvarova		Filipović, Marko	
Modeliranje i optimalno punjenje flote električnih dostavnih vozila		Škugor, Branimir	
Upravljanje četveronožnim robotom Dynarobin po neravnom terenu		Arambašić, Alexandar	
Protokol za razvoj povjerenja među nekooperativnim agentima		Kovač, Annie	
Modularna struktura grupnog upravljanja hidroelektranom		Gršković, Marko	
Pasivni sustav pomoći vozaču zasnovan na percepciji prostora oko vozila		Peršić, Juraj	
Procjena gustoće gibajućih agenata u dvodimenzionalnom prostoru		Polić, Marsela	
Razvoj programa za automatsko ocjenjivanje kvalitete upravljanja letjelicom		Magaš, Lovro	
Implementacija grafo-analitičke metode identifikacije procesa u Schneider PLC-u		Bogdan, Marin	
Integracija analognih modula u Schnider PLC maketu		Diklić, Vjekoslav	
Decentralizirana metoda za planiranje razmjene energije u multi - robotskom sustavu		Boljunčić, Sara	
Implementacija i evaluacija estimatora stanja za multirotorske letjelice temeljenog na unaprijeđenom modelu akcelerometra		Serdar, Tin	
Mapiranje dvodimenzionalnog prostora analizom gibanja grupe agenata		Vukadinović, Borna	
Model agenta zasnovan na stohastičkom hibridnom automatu		Kolarić, Patrik	
Koordinirano upravljanje kartezijskim i planarnim manipulatorom pomoću PLC-a Schneider Modicon M238		Galjer, Mirna	

Primjena skrivenih Markovljevih modela za raspoznavanje gesti u funkcionalnoj i simboličkoj imitaciji		Malovan, Luka	
Upravljanje SCARA robotom Kiwi uz regulaciju momenta i estimaciju momenta tereta		Zglav, Ante	
Upravljanje razgovorom s Nao robotom korištenjem POMDP metode		Kužet, Barbara	
Aktivno upravljanje podatnosti robotskog hodača korištenjem senzora sile		Mirković, Damir	
Fleksibilni proizvodni sustav s Baxter robotom		Bilać, Miriam	
Hvatanje ključa i zavrtnje ventila s dvoručnim Baxter robotom		Brijačak, Inka	
Integracija percepcije terena na robotskog hodača Dynarobin korištenjem 2D lasera		Maras, Mate	
Određivanje optimalne putanje bespilotne letjelice i mobilnog robota u zajedničkim misijama		Batinović, Ana	
Optimizacija potrošnje energije u vozilu s nezavisnim električnim pogonom		Čavlek, Ivan	
Primjena modelskog prediktivnog upravljanja u optimizaciji gibanja robota		Šarlija, Marko	
Realizacija sustava upravljanja silom dodira kartezijskog robota Schneider Electric		Brkić, Vedran	
Vjerojatnosna funkcija distribucije agenata uvjetovana okolinom		Škegro, Albert	
Implementacija i evaluacija algoritma čistog slijeđenja i Stanley algoritma kao zasebnih ROS paketa		Ivkić, Dajana	
Implementacija i evaluacija geometrijskog upravljanja multirotorskim letjelicama		Čirjak, Anđela	
Integracija modula korisničkog sučelja u Schnider PLC maketu		Mikić, Luka	
Navigacija u multi-agentskom sustavu primjenom konsenzusa po povjerenju		Jurić, Demijan	
Upravljanje formacijom autonomnih bespilotnih plovnih platformi		Lončar, Ivan	
Utjecaj parametara agenta s dva diskretna stanja na agregaciju jata		Jambrečić, Ivona	
Analiza algoritma za decentralizirano određivanje putanja za razmjenu energije u multi - robotskom sustavu		Uzelac, Mirna	
Utjecaj kašnjenja u komunikacijskom kanalu na uspostavu povjerenja u multiagentskim sustavima		Crnjac, Mislav	
Razvoj i evaluacija efikasnog algoritma planiranja staze u multi-agentskom sustavu		Karolj, Valentina	
Mjerenje relativnog pomaka korištenjem unaprijed gledajućeg višezrakastog sonara		Topčić, Dijana	
Protokol za uspostavu povjerenja u multi-agentskim sustavima s promjenjivom topologijom		Maždin, Petra	

Razvoj algoritma upravljanja autonomnom letjelicom s više rotora zasnovanog na promjenjivom centru mase		Borovina, Katarina	
Evaluacija multi-agentskih sustava temeljenih na povjerenju između agenata		Jerončić, Ivana	
Implementacija modela gibanja pčele u ASSISI-playground simulatoru		Ljubić, Dario	
Izrada modela pokretnog obrnutog njihala		Klapan, David	
Nadogradnja komunikacijskog modula na mobilnu senzorsku platformu Moway		Zovkić, Mario	
Upravljanje letjelicom s više rotora pomoću zakrilca		Tomić, Martina	
Utjecaj modela gibanja pčele na kolektivno ponašanje grupe		Petković, Tomislav	
Adaptivni algoritam hodanja šesteronogog hodača		Fuček, Luka	
Analiza otkaza propulzora multirotorske letjelice s električnim i benzinskim motorima		Badanjek, Stribor	
Automatizacija dijela procesa obrade drvenih trupaca		Berta, Matej	
Automatizacija postupka mjerenje veličine drvenih trupaca		Lovrić, Mislav	
Decentralizirano upravljanje heterogenim robotskim sustavom		Arbanas, Barbara	
Implementacija modela Skilled LGV1000 vozila u Gazebo simulatoru		Rezo, Ivan	
Implementacija senzora sile na šesterenogog hodača		Vukičević, Josip	
Izrada rukavice za virtualnu stvarnost		Križan, Petra	
Koordinacija vozila primjenom ORCA metode		Bedeković, Matija	
Mapiranje prostora pomoću LIDAR senzora i inercijalnog mjernog sustava		Vukičević, Antun	
Matematički model multirotorske letjelice upravljane promjenom centra mase		Prkut, Nikola	
Nadogradnja senzorskog modula na mobilnu platformu Moway		Galić, Dominik	
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	
Upravljanje letjelicom s više rotora promjenom ravnine vrtnje rotora		Marić, Bruno	
Upravljanje svesmjernom platformom		Pevec, Luka	

Upravljanje konvojem autonomnih mobilnih platformi		Popović, Goran	
Geometrijski integratori za numeričku simulaciju dinamike letjelica		Zlata, Dario	
Solarni sustavi		Vukašin, Damjan	
Vjerojatnosni model robotskoga djelovanja u fizičkoj interakciji s čovjekom		Šekoranja, Bojan	
Planiranje robotskog djelovanja zasnovano na tumačenju prostornih struktura		Švaco, Marko	
Estimacija kuta proklizavanja vozila		Poljičak, Eugen	
Lokalizacija letjelice pomoću ugrađenih sonara i kamere		Višnjić, Niko	
Implementacija dvosmjerne komunikacije zasnovane na infracrvenom svjetlu		Uzelac, Mirna	
Modeliranje gibanja pčele u simulatoru biohibridnih sustava		Pale, Una	
Autonomno izvršavanje zadataka u okviru izviđačke misije NAO robota		Babić, Anja	
Implementacija algoritma koordiniranog upravljanja letjelicama u svrhu prijenosa tereta		Bartulović, Mihovil	
Metode za dinamičko određivanje staza na laboratorijskom sustavu s više vozila		Erdelić, Tomislav	
Prepoznavanje hrvatskih riječi pomoću Nao robota		Bagić, Matija	
Raspoznavanje gesta na temelju 2D slike i na temelju RGBD prikaza		Hrvatinić, Kruno	
Realizacija sustava za upravljanje četveronožnim robotom zasnovanog na mikrokontroleru STM32F407VG		Čovran, Mislav	
Zvučna i vizualna percepcija okoline tijekom izviđačke misije NAO robota		Jagodin, Nikola	
Analiza rada EEG senzorske kacige Emotive snimanjem emocionalnih stanja		Polić, Marsela	
Analiza rada i razvoj korisničkog sučelja za biometrički sustav e-Health		Peršić, Juraj	
Analiza rada i spajanje EPIC ECG PS25203 senzora na Arduino		Gršković, Marko	
Analiza rada senzora mišićne aktivnosti		Kopić, Lucija	
Elektronički štimer za gitaru		Levanić, Domagoj	
Implementacija FFT algoritma na dsPIC mikrokontroleru za određivanje amplitude i frekvencije vibracija		Kolarić, Patrik	
Neizrazito upravljanje formacijom letjelica s četiri rotora		Čelan, Vatroslav	
Obrada i analiza podataka sa EEG senzorske kacige Emotive		Vukadinović, Borna	

Pozicioniranje letjelice s četiri rotora pomoću vizualne povratne veze		Boljunčić, Sara	
Programska aplikacija za spajanje video snimki u realnom vremenu		Vidas, Dario	
Unaprijeđenje laboratorijske makete helikoptera s dva stupnja slobode		Serdar, Tin	
Centralizirano upravljanje strukturalno promjenljivim sustavima s više vozila zasnovano na pridjeljivanju resursa		Petrović, Tamara	
Hybrid adaptive control system with augmented user interaction for stable aerial manipulation		Orsag, Matko	
Grid-based Coordinated Control of Mobile Robot Formations		Miklič, Damjan	
Guidance of formations of autonomous underwater vehicles by virtual potential method		Barišić, Matko	
Analiza i usporedba metoda planiranja bestrzajnih trajektorija		Konjević, Branislav	
Optimalizacija sustava s diskretnim događajima primjenom Petrijevih mreža i genetskih algoritama		Gudelj, Anita	
Upravljanje resursima u višeprolaznim proizvodnim linijama sa slobodnim odabirom zadataka		Sindičić, Ivica	
Poboljšani mikrogenetički algoritmi u upravljanju robotskim sustavima		Dužanec, Darko	
Raspodijeljeni algoritam za lokalizaciju u neusidrenoj mreži određivanjem smjera dolaska signala		Arbula, Damir	
Integrirani sustav vida za nadzor i vođenje manipulatora za ispitivanje cijevi parogeneratora		Birgmajer, Bruno	
Upravljanje fleksibilnim proizvodnim sustavima primjenom matrične algebre		Smolić-Ročak, Nenad	
Metode neizrastog i adaptivnog upravljanja za primjenu u slijednim sustavima		Punčec, Mario	
Sustav za Internetom kontrolirani uzgoj riba		Petrinec, Krešimir	
Sprječavanje potpunog zastoja u sustavima s diskretnim događajima primjenom Petrijevih mreža		Kezić, Danko	