

<https://dabar.srce.hr/user/profile/mbz/309483>

Vrijeme izvoza: 27.03.2025. 06:17:20

Repozitorij: dabar.srce.hr

Ukupan broj zapisa na URL-u: 191

Broj izvezenih zapisa: 100

Naslov	URL	Autori	Naslov izvornika
Lokalizacija i navigacija mobilnog robota za dekontaminaciju		Smirčić, Dino	
Sučelje čovjeka i robota zasnovano na preslikavanju pokreta		Sorić, Petar	
Čovjekom potpomognut robotizirani sustav zavarivanja		Jurman, Andrej	
Razvoj robotiziranog postrojenja za biorazgradnju otpada		Stigleitner, Martin	
Određivanje minimalnog nezavisnog dominantnog skupa primjenom grafovskih neuronskih mreža		Kozlik, Marko	
Safe collaborative framework for compliant industrial manipulators		Marić, Bruno	
Flight path planning for infrastructure inspection based on artificial potential fields		Goričanec, Jurica	
Algoritam upravljanja samorotirajućom letjelicom		Vuković, Toni	
Semantička segmentacija strukturiranog okruženja mobilnog robota		Yassin, Baraa	
Information gain-based autonomous exploration of 3D environments using an unmanned aerial vehicle		Milas, Ana	
Rekonstrukcija oblika organa iz para rendgenskih slika korištenjem neuronskih mreža		Sekula, Dominik	
Sinteza novih pogleda na predmet iz dvodimenzionalnih slika korištenjem neuronskih mreža		Hrastnik, Iva	
3D ispis robotskom rukom		Karniš, Luka	
Autonomni robotski sustav za izvanzemaljsku poljoprivredu		Božić, Filip	
Detekcija hvatanja objekta temeljena na umjetnoj inteligenciji		Jurković, Marin	

Modelsko prediktivno upravljanje zračnim manipulatorom		Pliskovac, Lovro	
Sustav za automatsku detekciju oštećenja na infrastrukturi		Katanec, Andro	
Sustav za održavanje otopine za navodnjavanje		Drmić, Jakov	
Geometrijsko upravljanje višerotorskom letjelicom u simulacijskom okruženju Gazebo		Crnković, Leticija	
Simulator tračničkog prometa zasnovan na max-plus algebri		Škoro, Filip	
Model based motion planning for manipulation with heterogeneous robotic systems under constraints		Ivanović, Antun	
Simulator planiranja voznog reda u željezničkom sustavu		Hanak, Josip	
Oponašanje pokreta ruku operatera za potrebe antropomorfne robotske manipulacije		Marić, Luka	
Control system for an unmanned aerial manipulator interacting with the environment based on a generalized model		Car, Marko	
Primjena programskog paketa iRace za optimiranje parametara algoritma		Smirčić, Dino	
Sustav segmentacije složenih trodimenzionalnih tijela u prostoru		Veršić, Mirna	
Navigacijski sustav za autonomni viličar s vilicama s više stupnjeva slobode		Zbodulja, Borna	
Poboljšana navigacija mobilnog manipulatora u vinogradu kalibriranjem odometrije, korištenjem dubinske kamere i RTK GPS sustava		Ćurlin, Marko	
Ispitivanje simulatora heterogenih robotskih sustava s visokom razinom realizma		Rajković, Karlo	
Planiranje misije mobilnih robota u strukturiranom plasteniku		Mihelčić, Filip	
Online prikaz mjernih podataka s projekta WatchPlant		Jukić, Petar	
Upravljanje SoflA robotskom hvataljkom temeljeno na dubokim neuronskim mrežama		Sorić, Petar	
Soft robotic manipulation in agrotechnical procedures based on machine and deep learning		Polić, Marsela	
Razvoj simulatora za testiranje metoda estimacije biomase riba u morskim uzgojnim kavezima		Rezo, Marko	

Razvoj autonomnog sustava za pregled i predviđanje integriteta građevina		Serdar, Marijana; Damjanović, Domagoj; Švaco, Marko; Jerbić, Bojan; Orsag, Matko; Kovačić, Zdenko	
Primjena bespilotnih letjelica u ocjeni stanja mostovne infrastrukture		Ereiz, Suzana; Bartolac, Marko; Goričanec, Jurica; Orsag, Matko	
Rekonstrukcija objekata metodom registracije oblaka točaka		Gregurić, Davor	
Upravljanje bespilotnom letjelicom promjenom centra mase		Žmavc, Hrvoje	
Autonomni sustav hidroponskog uzgoja		Božić, Filip	
Analiza metoda generiranja sintetičkih skupova podataka		Sekula, Dominik	
Autonomno istraživanje prostora pomoću bespilotne letjelice primjenom algoritma detekcije fronte		Pavić, Lenard	
Optimizacija planiranja gibanja robotskog manipulatora		Kletečki, Mario	
Upravljanje robotskom hvataljkom putem elektromiografije		Kos, Roman	
Izrada elektroničkog sklopovlja i pripadne programske podrške za senzor zakrivljenosti		Karniš, Luka	
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 upravljano 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	

Izgradnja i upravljanje momentom serijskog elastičnog aktuatora		Ratković, Ivan	
Semantičko mapiranje za manipuliranje u interakciji s okolinom		Kunštek, Matija	
Upravljanje robotom vodičem u poznatom prostoru korištenjem prepoznavanja govora		Lukić, Katarina	
Upravljanje robotom vodičem u poznatom prostoru		Švaga, Emil	
Sučelje čovjeka i robota bazirano na praćenju pokreta		Rajčić, Margareta	
Sustav za planiranje koreografije bespilotnih letjelica		Mihelčić, Filip	
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	
Planiranje gibanja mobilnog robota u strukturiranom stakleniku		Bradarić, Filip	
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	
Detekcija kolizije u stvarnom vremenu i planiranje gibanja robota u kompleksnom radnom okruženju		Juričan, Fran	
Implementacija mobilnog robotskog sustava za kontrolu pristupa i zaštitu strukturiranog zatvorenog okoliša		Andrić, Jure	
Optimizacija programskog rješenja za modifikaciju punjenja visoke peći dodavanjem nove sirovine (peleta)		Odak, Ivan	
Semantički model stabljike biljke za taktilnu manipulaciju		Rajković, Karlo	

Izrada silikonske hvataljke za identifikaciju predmeta dodirrom		Lukas, Filip	
Planiranje trajektorije manipulatora za mehaničku obradu površine		Marković, Petar	
Bespilotna letjelica s promjenjivim metodama upravljanja nagiba		Žmavc, Hrvoje	
Glasovno upravljanje mobilnim robotom korištenjem ZedBoard-a		Matek, Dora	
Upravljanje završnog članka robotske ruke putem upravljačke palice		Jović, Ivana	
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	
Planer za homogeni višerobotski sustav zasnovan na linearnoj temporalnoj logici		Pleslić, Leon	
Planiranje i koordinacija heterogenog višerobotskog sustava u zadatku izgradnje zida		Križmančić, Marko	
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	
Upravljanje impedancijom letjelice uz estimaciju krutosti okoline		Lovrić, Ana	
Upravljanje pozicijom bespilotne letjelice korištenjem UWB sustava za pozicioniranje		Crnjac, Mislav	
Izrada silikonske hvataljke za manipulaciju osjetljivih predmeta		Kos, Roman	
Izrada web sučelja za upravljanje bespilotnom letjelicom		Kletečki, Mario	
Izrada web sučelja za upravljanje mobilnim robotom		Jutriša, Iva	
Prilagodba mobilnog robota za rad u strukturiranim staklenicima		Karneluti, Antonio	
Sučelje čovjeka i robota zasnovano na praćenju pokreta		Gotovac, Lovro	
Estimacija sile vrha alata manipulatora pričvršćenog na bespilotnu letjelicu		Turković, Krešimir	
Svjesnost humanoidnog robota Pepper o ljudima na sceni u predstavi R.U.R.		Kovačević, Marko	

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	
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 precizne lokalizacije robotske ruke pomoću kamere		Tabak, Jelena	
Konstrukcija i izrada manipulatora za inspekciju pričvršćenog na bespilotnoj letjelici		Kunštek, Matija	
Određivanje topologije grafa primjenom konsenzus algoritma		Pavelko, Lea	
Percepcija objekta pomoću senzora sile dodira		Krajačić, Ivona	
Planiranje misija za heterogeni robotski sustav		Cavalli, Marko	
Planiranje trajektorije manipulatora na letećoj bazi s neholonomskim ograničenjima		Bradarić, Filip	

Planiranje trajektorije vrha alata robota mjerenjem zakrivljenosti u kontaktu s okolinom		Kovač, Luka	
Modeliranje ponašanja heterogenog robotskog sustava probabilističkim metodama		Družetić, Nina	
Hibridno upravljanje silom dodira za crtanje po ploči primjenom trajektorija s kontroliranim trzajem		Kulaš, Matko	
Analiza utjecaja opservacijske funkcije na konvergenciju konsenzus protokola po povjerenju		Landeka, Mate	
Metoda pretraživanja prostora zasnovana na RRT algoritmu i potencijalnim poljima		Topolovec, Krešimir	
Planiranje trajektorije bespilotne letjelice optimiranjem vremena i viših derivacija		Marković, Petar	
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	
Upravljanje zglobovima robota putem CAN sabirnice zasnovano na ROS-u		Oštrić, Toni	
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 naginjanja		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 zaobilaznja nepoznatih prepreka		Čelan, Vatroslav	
Adaptivno neizravno upravljanje impedancijom industrijskog robota Schunk		Ivanov, Lovro	
Algoritmi za pristajanje mobilnog robota u kamion		Varnica, Ivan	
Implementacija samoučećeg neizravnog 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	
Integracija laboratorijskog sustava za pozicioniranje plovila		Jakovčev, Donat	
Elektroničko sklopovlje i programska podrška za spincopter bespilotnu letjelicu		Matek, Dora	
Generiranje putanje bespilotne letjelice za izbjegavanje prepreka u dinamički promjenjivim prostorima		Jularić, Matej	
Implementacija sučelja u Androidu za daljinsko upravljanje robotima		Kozlik, Filip	
Izrada aplikacije za analizu podataka o vožnji automobila i pripadne snimke s kamere		Barišić, Marko	
Izrada aplikacije za prikaz podataka o vožnji tijekom rada automobila.		Došenović, David	
Lokalizacija i mapiranje primjenom vizualne odometrije na bespilotnoj letjelici		Barišić, Antonella	
Programsko sučelje za daljinsko upravljanje robotom putem mobilne aplikacije		Turković, Krešimir	
Upravljanje silom dodira u vertikalnoj osi manipulatora na bespilotnoj letjelici		Bevanda, Petar	



Izvedba manipulacijskih zadataka robota primjenom sustava s diskretnim događajima		Kopić, Lucija	
Konsenzus po povjerenju u multi-agentskim sustavima s promjenjivom topologijom		Levanić, Domagoj	
Upravljanje grijanjem prostorije po zadanoj energiji u vremenu		Rukavina, Filip	
Upravljanje četveronožnim robotom Dynarobin po neravnom terenu		Arambašić, Alexandar	
Razvoj programa za automatsko ocjenjivanje kvalitete upravljanja letjelicom		Magaš, Lovro	
Koordinirano upravljanje kartezijskim i planarnim manipulatorom pomoću PLC-a Schneider Modicon M238		Galjer, Mirna	
Optimizacija gibanja Pioneer P3-DX robota		Ovčarić, Gordan	
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	
Implementacija i evaluacija geometrijskog upravljanja multirotorskim letjelicama		Čirjak, Anđela	

Analiza algoritma za decentralizirano određivanje putanja za razmjenu energije u multi - robotskom sustavu		Uzelac, Mirna	
Razvoj i evaluacija efikasnog algoritma planiranja staze u multi-agentskom sustavu		Karolj, Valentina	
Izrada modela pokretnog obrnutog njihala		Klapan, David	
Upravljanje letjelicom s više rotora pomoću zakrilca		Tomić, Martina	
Analiza otkaza propulzora multirotorske letjelice s električnim i benzinskim motorima		Badanjek, Stribor	
Integracija senzora sile u sustav upravljanja kartezijskog robota Schneider Electric		Krištofić, David	
Upravljanje letjelicom s više rotora promjenom ravnine vrtnje rotora		Marić, Bruno	
Upravljanje svesmjernom platformom		Pevec, Luka	
Lokalizacija letjelice pomoću ugrađenih sonara i kamere		Višnjić, Niko	
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 sensora mišićne aktivnosti		Kopić, Lucija	
Neizravno 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	
Hybrid adaptive control system with augmented user interaction for stable aerial manipulation		Orsag, Matko	
Demonstracijom podržano robotsko brušenje		Drobac, Pero	
Planiranje inspeksijske trajektorije bespilotnih letjelica		Čolić, Mirta	