

Vrijeme izvoza: 06.05.2025. 22:23:34

Repozitorij: repozitorij.grad.unizg.hr

Ukupan broj zapisa na URL-u: 244

Broj izvezenih zapisa: 100

Naslov	URL	Autori	Naslov izvornika
Generiranje i nadopunjavanje slika korištenjem difuzijskih modela		Jurišić, Renato	
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	
Automatska anotacija skupa podataka semantičke segmentacije metodama polu nadziranog učenja		Slaviček, Petar	
Izrada iOS mobilne aplikacije za pomoć pacijentima prilikom rehabilitacije		Ljubotina, Petar	
Complete coverage of large seabed areas using sonar data-based path planning for an autonomous marine vehicle		Kapetanović, Nadir	
A hyper-heuristic approach to achieving long-term autonomy in a heterogeneous swarm of marine robots		Babić, Anja	
Razvoj i unaprjeđenje korisničkog sučelja za heterogeni robotski sustav HEKTOR		Jelić, Marko	
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	
Prilaz mobilnog manipulatora biljci vinove loze korištenjem dubinske kamere		Brkić, Jan	
Sustav segmentacije složenih trodimenzionalnih tijela u prostoru		Veršić, Mirna	

Korisničko sučelje za rad s heterogenim robotskim sustavom HEKTOR u vinogradu		Batarilo, Tomislav	
Navigacijski sustav za autonomni viličar s vilicama s više stupnjeva slobode		Zbodulja, Borna	
Određivanje biomase i veličine ribe u morskom kavezu na temelju skupa podataka iz podvodnog sonara		Čagalj, Kristijan Matan	
Poboljšana navigacija mobilnog manipulatora u vinogradu kalibriranjem odometrije, korištenjem dubinske kamere i RTK GPS sustava		Ćurlin, Marko	
Pronalaženje i lociranje mobilnog manipulatora u strmom vinogradu pomoću bespilotne letjelice		Cihlar, Karlo Valentin	
Ispitivanje simulatora heterogenih robotskih sustava s visokom razinom realizma		Rajković, Karlo	
3D SLAM metode i obrada skupova 3D podataka za stvaranje karte vinograda pogodne za navigaciju mobilnog manipulatora		Braut, Luka	
Detekcija izvođenja rehabilitacijskih vježbi ramena pomoću robota Pepper		Furač, Lovro	
Dirigirana govorna komunikacija robota Peppera i pacijenta pri izvođenju rehabilitacijskih vježbi ramena		Raspudić, Luka	
Klasifikacija smjera gledanja kamere na mobilnom robotu u odnosu na smjer reda u vinogradu pomoću neuronskih mreža		Samardžija, Jakov	
Određivanje položaja i smjera vizualnog senzora Realsense T265 i fuzija sa GPS-om		Pardon, Josip	
Automated configuring of non-iterative co-simulation modeled by synchronous data flow		Glumac, Slaven	
Artificial intelligence-based methods for interaction force estimation and mediated navigation of a robot manipulator on a mobile base		Kružić, Stanko	
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	
Kognitivni model zatvorene okoline mobilnoga robota temeljen na mjerenjima		Pavlic, Tomislav	

Rekonstrukcija objekata metodom registracije oblaka točaka		Gregurić, Davor	
Upravljanje bespilotnom letjelicom promjenom centra mase		Žmavc, Hrvoje	
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	
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	
Pouzdana detekcija vinove loze korištenjem RGBD kamere		Slaviček, Petar	
Praćenje više pokretnih objekata temeljeno na algoritmima detekcije		Šimag, Domagoj	
Semantička segmentacija rupa na cesti za autonomni vizualni pregled bespilotnom letjelicom		Vuksanović, Filip	
Primjena konvolucijskih modela za povećanje rezolucije slike		Pavleković, Ivan	
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	
Model učenja robotskog zadatka zasnovan na interakciji s čovjekom		Vidaković, Josip	
Izgradnja i upravljanje momentom serijskog elastičnog aktuatora		Ratković, Ivan	
Semantičko mapiranje za manipuliranje u interakciji s okolinom		Kunštek, Matija	
Programsko sučelje za upravljanje robotom Pepper putem tableta		Vulama, Jakov	
Višeagentski sustav za potragu i spašavanje zasnovan na djelomično osmotrivim Markovljevim procesima odlučivanja		Peti, Marijana	
Autonomno upravljanje bespilotnom letjelicom primjenom konvolucijske neuronske mreže		Bralić, Ivan	
Estimacija poze objekata primjenom konvolucijske neuronske mreže		Matijević, Benjamin	
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	
Projektiranje i upravljanje maketom istosmjernog slijednog sustava		Mandić, Nikola	
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	
Upravljanje robotom Pepper putem govora		Ferenca, Matko	
Interakcija Pepper robota s ljudima opisana metodom stabla ponašanja		Ljubotina, Petar	
Mapiranje prostora korištenjem senzora Pepper robota		Cihlar, Karlo Valentin	
Navigacija Pepper robota u mapiranom zatvorenom prostoru		Zbodulja, Borna	
Planiranje misije autonomnog plovila		Gregorić, Luka	
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	
Razvoj rješenja za daljinsko gašenje mobilne robotske platforme		Finderle, Lea	
Implementacija bloka samoučećeg neizrazitog algoritma za Matlab		Piskač, Marin	
Izrada i upravljanje troprstnom hvataljkom		Pavić, Lenard	
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	
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	
Prilagodba elastičnosti grafa poza prema nesigurnosti podudaranja skena		Buterin, Ivan	
Upravljanje brzinom mobilne platforme vođača uz ograničenje ubrzanja i izbjegavanje trzaja		Kozlik, Filip	

Detektiranje ogrebotina i udubina na crnim površinama te primjena računalnog vida za automatizirani popravak skija		Čagalj, Kristijan Matan	
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	
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	
Upravljanje prstima bioničke ruke korištenjem Leap Motion senzora pokreta		Rudec, Branimir	
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	

Analiza ponašanja djeteta tijekom slobodne igre korištenjem dubokih neuronskih mreža		Džida, Martin	
Demonstracija operacije premještanja s troosnim kartezijskim robotom		Odak, Ivan	
Detekcija ljudi u nadgledanom prostoru pomoću RGB-D senzora Kinect		Andrić, Jure	
Detekcija prisutnosti ljudi i lokalizacija po zonama interesa okolnog prostora pomoću RGB-D senzora Kinect		Topol, Fran	
Kinematika robota ABB IRB2600 robota sa šest stupnjeva slobode gibanja		Ratković, Ivan	
NAO robot kao nadziratelj rehabilitacijskih vježbi nakon lomova šake		Čelan, Bruno	
NAO robot kao voditelj rehabilitacijskih vježbi nakon lomova šake		Matić, Dora	
Određivanje topologije grafa primjenom konsenzus algoritma		Pavelko, Lea	
Planiranje i izvođenje putanje mobilnog robota na temelju zadanog cilja i promatranja okoline 3D kamerom i laserskim skenerom		Jerković, Nikola	
Planiranje putanje robota s više stupnjeva slobode za zadatke bojanja		Juričan, Fran	
Prepoznavanje i reakcija NAO robota na emocionalno stanje ljutnje i sreće osobe pomoću obrade audio-vizualnih ulaznih signala		Raić, Nika	
Modeliranje ponašanja heterogenog robotskog sustava probabilističkim metodama		Družetić, Nina	
Hibridno upravljanje silom dodira za crtanje po ploči primjenom trajektorija s kontroliranim trzajem		Kulaš, Matko	
Robot-assisted autism spectrum disorder diagnostics using partially observable Markov decision processes		Petric, Frano	
Izrada i sklapanje bioničke ruke		Jukić, Zvonimir	
Modelsko prediktivno upravljanje multirotorskom letjelicom s pokretnim masama		Pevec, Luka	
Utjecaj dinamičkog kočenja propulzora na ponašanje multirotorske letjelice		Badanjek, Stribor	
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 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	
Izrada CAN komunikacijskog rješenja za sustav upravljanja SCARA robotom Kiwi		Brezović, Karlo	
Algoritmi za koordinirani prijevoz tereta sa dva Pioneer robota		Mandić, Luka	

Analiza učinkovitosti upravljanja višerobotskim sustavom zasnovanog na privatnim zonama		Sesar, Branimir	
Implementacija sučelja u Androidu za daljinsko upravljanje robotima		Kozlik, Filip	
Izrada upravljačkog ormara za SCARA robot Kiwi		Vlahinić, Alen	
Projektiranje, izrada i dodavanje alata na zadnji članak SCARA robota Kiwi		Marković, Dora	
Python modul za parsiranje POMDPX datoteka i upravljanje POMDP-om		Slošić, Vladimir	
Slijeđenje ljudi s Pioneer 3DX robotima zasnovano na QR kodu		Papak, Jurica	
Upravljanje prstima bioničke ruke korištenjem EMG signala		Buterin, Ivan	
Upravljanje sustavom s više svesmjernih mobilnih robota zasnovano na privatnim zonama		Košćak, Luka	
Validacija klasifikatora govora predškolske djece u kontekstu dijagnostike autizma		Bejić, Ivan	
Izvedba manipulacijskih zadataka robota primjenom sustava s diskretnim događajima		Kopić, Lucija	
Konsenzus po povjerenju u multi-agentskim sustavima s promjenjivom topologijom		Levanić, Domagoj	
Highly accurate markerless localization of mobile robots in indoor industrial environments		Vasiljević, Goran	
Hybrid compliance control and feet trajectory optimization for a bioinspired quadruped robot		Kočo, Edin	
Upravljanje četveronožnim robotom Dynarobin po neravnom terenu		Arambašić, Alexandar	
Lokalizacija pokretnog objekta u dvodimenzionalnom prostoru korištenjem programirljivih polja logičkih blokova		Oršulić, Juraj	
Adaptacija Čapekove drame R.U.R. za izvedbu s NAO robotima		Bosanac, Đorđe	
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	
Integracija modula za prepoznavanje riječi hrvatskog jezika na NAO robota		Barišić, Josip	

Integracija modula za pretvorbu teksta u govor na hrvatskom jeziku na NAO robota		Vrbanec, Brigita	
Upravljanje skretanjem robotskog hodača Dynarobin		Petrović, Dominik	
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	
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	
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	
Hodanje robota NAO niz stepenice		Vatavuk, Ivo	
Hodanje robota NAO po stepenicama		Kićinbaći, Luka	

Modernizacija sustava upravljanja valjačkog stana		Kovačević, Marko	
Upravljanje skretanjem četveronožnog robotskog hodača po neravnom terenu		Kunštek, Zvonimir	
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	
Usklađeno dvoručno robotsko sklapanje		Šarić, Ante	
Unaprijeđenje modula za klasifikaciju vokalizacije		Kokot, Mirko	
Adaptacija parametara hoda NAO robota u različitim situacijama		Juršević, Vedran	
Adaptivni algoritam hodanja šesteronogog hodača		Fuček, Luka	
Decentralizirano raspoređivanje zadataka za više vozila		Hrabar, Ivan	
Implementacija senzora sile na šesterenogog hodača		Vukičević, Josip	
Integracija senzora sile u sustav upravljanja kartezijskog robota Schneider Electric		Krištofić, David	
Izrada rukavice za virtualnu stvarnost		Križan, Petra	
Koordinacija vozila planiranjem putanja korištenjem OMPL biblioteke		Varnica, Ivan	
Mapiranje prostora pomoću LIDAR senzora i inercijalnog mjernog sustava		Vukičević, Antun	
Praćenje gesti korištenjem skrivenih Markovljevih modela		Živković, Vice	
Razvoj demo aplikacije za troosni Kartezijski robot Schneider Electric		Kulaš, Matko	
Upravljanje troosnim kartezijskim robotom Schneider Electric pomoću PLC-a Modicon M238		Burčul, Domagoj	
Validacija algoritma izgradnje karte prostora korištenjem sustava Optitrack		Ivanov, Lovro	
Estimacija kuta proklizavanja vozila		Poljičak, Eugen	
Skladištenje i obrada podataka s misija autonomnih ronilica		Barišić, Tomislav	
Adaptivno upravljanje gibanjem četveronožnog robota korištenjem promjenjive podatnosti rotirajućih spiralnih stopala		Mutka, Alan	
Mapiranje i lokalizacija NAO robota u prostoru pomoću RGB-D senzora		Presečan, Mihael	

Upravljanje iz Matlaba robotom Rhino XR-4 sa servokontrolerom Roboteq SDC2150N		Šarlija, Marko	
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	
Detekcija i praćenje osoba korištenjem Nao robota		Zglav, Ante	
Hodanje robota NAO po stepenicama		Čavlek, Ivan	
Interakcija humanoidnog robota NAO s ljudima: upoznavanje i jednostavan dijalog		Brijačak, Inka	
Određivanje usmjerenosti pogleda korištenjem NAO robota		Galjer, Mirna	
Poboljšanje točnosti lokalizacije mobilnog robota korištenjem više laserskih senzora udaljenosti		Ovčarić, Gordan	
Pronalažanje aparata za gašenje požara u osmatranom okruženju robota		Maras, Mate	
Razvoj vještina demonstracije gesti za humanoidni robot NAO		Malovan, Luka	
Realizacija - Igre s mjehurićima od sapunice - uz pomoć robota NAO		Kužet, Barbara	
Realizacija funkcije čitanja za robota NAO pomoću programa Tesseract		Bektešević, Emil	
Upravljanje robotom Rhino XR-4 sa servokontrolerom Roboteq SDC2150N korištenjem ROS-a		Mirković, Damir	
Raspodijeljeni algoritam za određivanje položaja čvorova u neusidrenoj bežičnoj mreži osjetila		Arbula, Damir	
Spoznajni model upravljanja grupom industrijskih robota		Stipančić, Tomislav	

Poboljšanje mjerenja ravnoće rubova čelične trake optoelektroničkom metodom		Manestar, Hrvoje	
Analiza modela upravljanja i regulacije u općoj teoriji spoznaje		Carev, Zdravko	
Analiza i usporedba metoda planiranja bestrzajnih trajektorija		Konjević, Branislav	
Upravljanje resursima u višeprolaznim proizvodnim linijama sa slobodnim odabirom zadataka		Sindičić, Ivica	
Poboljšani mikrogenetički algoritmi u upravljanju robotskim sustavima		Dužanec, Darko	
Upravljački algoritam za podupravljanje mehaničke sustave s uključenom dinamikom pogona		Žilić, Tihomir	
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	
Prilagodljivost bežične mreže osjetila temeljena na umjetnom imunološkom sustavu		Čavrak, Igor	
Metoda modeliranja i analize ljudskog pokreta optoelektroničkim sustavom		Pribanić, Tomislav	
Upravljanje fleksibilnim proizvodnim sustavima primjenom matrične algebre		Smolić-Ročak, Nenad	
Metode neizrazitog i adaptivnog upravljanja za primjenu u slijednim sustavima		Punčec, Mario	
Analiza stabilnosti nelinearnih sustava vođenih analitičkim neizrazitim regulatorom		Kasać, Josip	
Collision avoidance in virtual robotized plants		Reichenbach, Tomislav	
Sustav za Internetom kontrolirani uzgoj riba		Petrinec, Krešimir	
Ergonomijski prilagodljivo neizrazito vođenje procesa pri održavanju toplinskog komfora u mjernom laboratoriju		Baus, Zoran	