

Vrijeme izvoza: 05.07.2025. 02:26:03

Repozitorij: repozitorij.grad.unizg.hr

Ukupan broj zapisa na URL-u: 191

Broj izvezenih zapisa: 100

Naslov	URL	Autori	Naslov izvornika
Demonstracijom podržano robotsko brušenje		Drobac, Pero	
Lokalizacija i navigacija mobilnog robota za dekontaminaciju		Smirčić, Dino	
Planiranje inspekcijske trajektorije bespilotnih letjelica		Čolić, Mirta	
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		Karnič, 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 SofIA 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 sklopolja i pripadne programske podrške za senzor zakriviljenosti		Karnič, 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 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	
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 mjerena 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 Mjesečeve 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 stablje biljke za taktilnu manipulaciju		Rajković, Karlo	
Izrada silikonske hvataljke za identifikaciju predmeta dodirom		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 pronašaska 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 slijedeњe putanje na mobilnom robotu Pioneer	Karaman, Luka	
Interakcija humanoidnog robota Pepper s ljudima na sceni u predstavi R.U.R.	Kićinbać, 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	
Upravljenje multirotorskom letjelicom pomoću rotora s promjenjivom ravnninom 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 mjenjem 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	
Modelsко prediktivno upravljanje multirotorskom letjelicom s pokretnim masama	Pevec, Luka	
Utjecaj dinamičkog kočenja propulzora na ponašanje mutlirotorske 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, aktuatorских 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 fizičkih veličina u pametnom plateniku	Berta, Matej	
Robustno upravljanje letjelicom s pokretnim masama zasnovano na kliznim režimima	Tomić, Martina	
Upravljanje multirotorskom letjelicom s krilom	Jonjić, Anita	
Upravljanje višerotorskog 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 zaobilaženja 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	
Integracija laboratorijskog sustava za pozicioniranje plovila	Jakovčev, Donat	
Elektroničko sklopljje 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 dogadjajima	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 Dyanrobin po neravnom terenu	Arambašić, Alexandar	
Razvoj programa za automatsko ocjenjivanje kvalitete upravljanja letjelicom	Magaš, Lovro	
Koordinirano upravljanje kartografskim 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	Bilač, Miriam	
Hvatanje ključa i zavrtanje ventila s dvoručnim Baxter robotom	Brijačak, Inka	
Integracija percepције terena na robotskog hodača Dyanrobin 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	
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	
Hybrid adaptive control system with augmented user interaction for stable aerial manipulation		Orsag, Matko	