

Time of export: 28.03.2024. 20:41:06

Repository: dr.nsk.hr

Number of records on this URL: 48

Records exported: 48

Title	URL	Authors	Host item title
Increasing Motorway Operational Capacity by Dynamic Adaptation of Variable Speed Limit Zones Based on Cooperative Learning Agents		Kušić, Krešimir	
State estimation and multiple moving object tracking on Riemannian manifolds		Bićanić, Borna	
Robust visual place recognition using deep representations and sequence-based image matching		Maltar, Jurica	
A geometric approach for generating feasible configurations of robotic manipulators		Marić, Filip	
Human action and motion prediction in industrial human-robot shared environments using probabilistic decision-making methods		Petković, Tomislav	
Autonomous agent localization in dynamic scenarios based on visual sensor data fusion		Popović, Goran	
Extrinsic and temporal calibration of heterogeneous mobile robot exteroceptive sensor systems		Peršić, Juraj	
Planiranje gibanja bespilotne letjelice s obzirom na procjenu rizika od kvarnih stanja		Osmić, Nedim	
Autonomna navigacija mobilnih robota zasnovana na ultrazvučnim senzorima udaljenosti		Ivanjko, Edouard	
Modeliranje procesa i estimacija stanja u kontaktnoj površini automobilskog kotača i podloge		Matuško, Jadranko	
Cooperative Ramp Metering for Urban Motorways Based on Machine Learning		Gregurić, Martin	
Vizualna odometrija u stvarnome vremenu za robosnu navigaciju u nepoznatim složenim okruženjima		Cvišić, Igor	
Autonomno istraživanje nepoznatih velikih unutarnjih prostora mobilnim robotom za izgradnju trodimenzionalnoga modela		Maurović, Ivan	
Multiple moving objects tracking based on random finite sets and Lie groups		Ćesić, Josip	
Koordinirano upravljanje više mobilnih robota s kinematičkim i dinamičkim ograničenjima		Petrinić, Toni	

Aktivno potiskivanje niskofrekveničkih struja smetnji primjenom upravljanih mrežnih sučelja energetskih pretvarača u željezničkim vozilima		Težak, Nenad	
Model-based approach to real-time embedded control systems development with legacy components integration		Babić, Josip	
Moving objects detection and tracking by omnidirectional sensors of a mobile robot		Marković, Ivan	
Coordinated optimal control of wind farm active power		Spudić, Vedrana	
Estimator emocionalnih stanja u stvarnom vremenu zasnovan na dubinskoj analizi fizioloških signala		Kukolja, Davor	
Upravljanje mlinovima ugljena u termoelektranama na ugljen		Franković, Valdi	
Sustainability of embedded control systems for rail vehicles and power generation units		Marijan, Siniša	
Adaptive stimulation of emotional system based on virtual reality		Popović, Siniša	
Pose estimation of mobile robots in partially and completely unknown environments		Kitanov, Andrey	
Planiranje gibanja autonomnih mobilnih robota u dinamičkim i nepoznatim unutarnjim prostorima		Đakulović, Marija	
Samopodesivi stabilizator elektroenergetskog sustava zasnovan na neizrazitom modelu		Tečec Ribarić, Zlatka	
Primjena vlastitih oscilacija u vođenju i upravljanju plovilima		Mišković, Nikola	
Localization, motion planning and control of mobile robots in intelligent spaces		Brezak, Mišel	
Primjena kliznog režima upravljanja u sekundarnoj regulaciji frekvencije i djelatne snage razmjene elektroenergetskih sustava		Vrdoljak, Krešimir	
Upravljanje vjetroagregatom s ciljem smanjenja dinamičkih opterećenja konstrukcije		Jelavić, Mate	
Razvrstavanje vremenskih nizova temeljeno na fragmentaciji kvalitativnog prostora		Jagnjić, Željko	
Procjena stanja nelinearnih dinamičkih sustava s neodređenostima		Matuško, Jadranko	
Time Optimal Control of Piecewise Affine Systems		Vašak, Mario	
Proširenje područja rada sinkronog generatora adaptivnim upravljanjem upotrebom neuronskih mreža		Mišković, Mato	
Autonomous mobile robots localization in large indoor environments by using ultrasound range sensors		Banjanović-Mehmedović, Lejla	
Procjena teško mjerljivih procesnih veličina na temelju pogonskih podataka		Slišković, Dražen	
Predikcijsko upravljanje procesima s više ulaza i više izlaza		Bego, Ozren	
Umjetni neuronski sustav odlučivanja o kupovini sirove nafte		Domijan, Predrag	

Motion planning of mobile robots in indoor environments		Maček, Kristijan	
Estimacija koncentracija komponenata u kemijskim smjesama		Brščić, Dražen	
Sinteza trajektorije autonomnog pokretnog objekta oponašanjem operatera		Kulić, Ranka	
Slijedna konfiguracija sustava upravljanja mobilnim robotom		Simić, Ranko	
Sustav za automatizaciju procesa uzdužne ventilacije u cestovnim tunelima		Horvat, Jasna	
Sprječavanje potpunog zastoja u sustavima s diskretnim događajima primjenom Petrijevih mreža		Kezić, Danko	
Sustavi upravljanja zasnovani na kliznim režimima uz primjenu intelligentnih metoda		Barić, Miroslav	
Upravljanje procesima prerade pitke vode u vodoopskrbnim sustavima gradova		Azenić, Boris	
Upravljanje toplinskim procesima u šaržnom kemijskom reaktoru		Granoša, Željko	
Identifikacija i upravljanje nelinearnim vremenski promjenljivim procesima primjenom neuronskih mreža		Baotić, Mato	