

<https://dr.nsk.hr/user/profile/mbz/114335>

Vrijeme izvoza: 02.04.2025. 04:41:55

Repozitorij: dr.nsk.hr

Ukupan broj zapisa na URL-u: 31

Broj izvezenih zapisa: 31

<b>Naslov</b>	<b>URL</b>	<b>Autori</b>	<b>Naslov izvornika</b>
Optimal control of a mobile manipulator for spraying and suckering tasks in viticulture		Vatavuk, Ivo	
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	
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	
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	
Kognitivni model zatvorene okoline mobilnoga robota temeljen na mjerenjima		Pavlic, Tomislav	
Model učenja robotskog zadatka zasnovan na interakciji s čovjekom		Vidaković, Josip	
Robot-assisted autism spectrum disorder diagnostics using partially observable Markov decision processes		Petric, Frano	
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	
Adaptivno upravljanje gibanjem četveronožnog robota korištenjem promjenjive podatnosti rotirajućih spiralnih stopala		Mutka, Alan	
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 bestrajnih 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 podupravljane 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	