

<https://dr.nsk.hr/user/profile/mbz/189456>

Vrijeme izvoza: 02.04.2025. 04:20:21

Repozitorij: dr.nsk.hr

Ukupan broj zapisa na URL-u: 38

Broj izvezenih zapisa: 38

<b>Naslov</b>	<b>URL</b>	<b>Autori</b>	<b>Naslov izvornika</b>
Safe collaborative framework for compliant industrial manipulators		Marić, Bruno	
Flight path planning for infrastructure inspection based on artificial potential fields		Goričanec, Jurica	
Information gain-based autonomous exploration of 3D environments using an unmanned aerial vehicle		Milas, Ana	
Optimal control of a mobile manipulator for spraying and suckering tasks in viticulture		Vatavuk, Ivo	
Model based motion planning for manipulation with heterogeneous robotic systems under constraints		Ivanović, Antun	
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	
High-dimensional trajectory optimization for robot motion planning based on Gaussian processes		Petrović, Luka	
Automated configuring of non-iterative co-simulation modeled by synchronous data flow		Glumac, Slaven	
Soft robotic manipulation in agrotechnical procedures based on machine and deep learning		Polić, Marsela	
A numerically efficient computational model of a flapping micro aerial vehicle based on Hamiltonian geometric reductions		Pandža, Viktor	
Decentralized mission planning for heterogeneous robotic teams based on hierarchical task representation		Arbanas Pascoal Ferreira, Barbara	
Modelling and control of hybrid propulsion systems for multirotor unmanned aerial vehicles		Krznar, Matija	

Modeliranje i robusno upravljanje višerotorskim bespilotnim letjelicama s potpuno upravljanim konfiguracijama		Kotarski, Denis	
Optimalno upravljanje automatskim mjenjačem s velikim brojem stupnjeva prijenosa		Ranogajec, Vanja	
Sustav za procjenu i kompenzaciju razlike duljina nogu radi postavljanja ljudskog tijela u ravnotežu		Vrhovski, Zoran	
Decentralizirani višegentski sustav za interakciju sa zajednicom pčela zasnovanu na algoritmu konsenzusa		Griparić, Karlo	
Optimiranje upravljačkih trajektorija aktivnog ovjesa s ciljem unaprjeđenja karakteristika dinamike vozila		Čorić, Mirko	
Strategija oporavka od zastoja robotizirane radne stanice zasnovana na matricama kvalitete tretmana i stope kvarova		Filipović, Marko	
Modeliranje i optimalno punjenje flote električnih dostavnih vozila		Škugor, Branimir	
Geometrijski integratori za numeričku simulaciju dinamike letjelica		Zlatar, Dario	
Vjerojatnosni model robotskoga djelovanja u fizičkoj interakciji s čovjekom		Šekoranja, Bojan	
Planiranje robotskog djelovanja zasnovano na tumačenju prostornih struktura		Švaco, Marko	
Centralizirano upravljanje strukturalno promjenljivim sustavima s više vozila zasnovano na pridjeljivanju resursa		Petrović, Tamara	
Hybrid adaptive control system with augmented user interaction for stable aerial manipulation		Orsag, Matko	
Grid-based Coordinated Control of Mobile Robot Formations		Miklić, Damjan	
Guidance of formations of autonomous underwater vehicles by virtual potential method		Barišić, Matko	
Analiza i usporedba metoda planiranja bestrzajnih trajektorija		Konjević, Branislav	
Optimizacija sustava s diskretnim događajima primjenom Petrijevih mreža i genetskih algoritama		Gudelj, Anita	
Upravljanje resursima u višeprolaznim proizvodnim linijama sa slobodnim odabirom zadataka		Sindičić, Ivica	
Poboljšani mikrogenetički algoritmi u upravljanju robotskim sustavima		Dužanec, Darko	
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	

Upravljanje fleksibilnim proizvodnim sustavima primjenom matrične algebre		Smolić-Ročak, Nenad	
Metode neizrazitog i adaptivnog upravljanja za primjenu u slijednim sustavima		Punčec, Mario	
Sustav za Internetom kontrolirani uzgoj riba		Petrinec, Krešimir	
Sprječavanje potpunog zastoja u sustavima s diskretnim događajima primjenom Petrijevih mreža		Kezić, Danko	