

Time of export: 05.04.2025. 02:24:49

Repository: repozitorij.foi.unizg.hr

Number of records on this URL: 291

Records exported: 100

| Title | URL | Authors | Host item title |
|--|------------|------------------------|------------------------|
| Automatizirano generiranje multimodalnih skupova podataka iz sintetičkih slika korištenjem vizualno-jezičnih modela | | Wachtler, Elena | |
| Upravljanje bespilotnom letjelicom za pronalazak objekta u 3D prostoru na temelju semantike prostora | | Maletić, Marin | |
| Adaptivni sustav upravljanja temeljen na podacima | | Matijević, Petra | |
| Koreografija jata bespilotnih letjelica | | Glavić Sanković, Paola | |
| Modelsko prediktivno upravljanje bespilotnim zrakoplovom s fiksnim krilima | | Spudić, Josip | |
| Modelsko prediktivno upravljanje procesom hlađenja zatvorenog prostora | | Marvin, Mikael | |
| Određivanje minimalnog nezavisnog dominantnog skupa primjenom grafovskih neuronskih mreža | | Kozlik, Marko | |
| Identifikacija parametara ionske propulzije za upravljanje kutem valjanja letjelice | | Greblo, Luka | |
| Safe collaborative framework for compliant industrial manipulators | | Marić, Bruno | |
| Detekcija orijentiranih objekata u termovizijskim zračnim slikama s dronova temeljena na sintetičkim podacima i neuronskim mrežama | | Jurasović, Andreja | |
| 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 | |
| Autonomno istraživanje 3D prostora uz kompenzaciju greške nastale optimizacijom trajektorije | | Pušnik, Filip | |
| Postprocesiranje rezultata 3D mapiranja pomoću ICP algoritma | | Korić, Karmen | |
| 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 | |
| Analiza mogućnosti graf neuronskih mreža za određivanje svojstava grafa | | Raguž, Lovro | |

| | | | |
|---|--|-------------------|--|
| Pozicioniranje robotskog manipulatora u reaktorskoj posudi nuklearne elektrane | | Sikora, Toma | |
| Slijeđenje zadane putanje cestovnog vozila zasnovano na modelskom prediktivnom upravljanju | | Đurašinić, Denis | |
| Navigacija mobilnog robota u zatvorenim prostorima | | Piliškić, Marija | |
| Generiranje slika generativnim suparničkim mrežama | | Kokeza, Lara | |
| Razvoj metode za poravnavanje 3D oblaka točaka s 2D tlocrtom | | Buconjić, Monika | |
| Upravljanje admitancijom zračnog manipulatora za potrebe fizičke interakcije s okolinom | | Vuić, Adam | |
| Razvoj algoritma upravljanja za hvataljku s gradiometrom | | Periš, Stela | |
| Usporedba metoda za mjerenje razlika između skupova vizualnih podataka u kontekstu primjene u robotici | | Grozdek, Antun | |
| Simulator tračničkog prometa zasnovan na max-plus algebri | | Škoro, Filip | |
| 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 | |
| Praćenje višestrukog broja objekata jedne klase uz tehniku re-identifikacije | | Vrbanić, Dominik | |
| High-dimensional trajectory optimization for robot motion planning based on Gaussian processes | | Petrović, Luka | |
| Multivarijabilno modelsko prediktivno upravljanje bespilotnim sustavima | | Grujić, Bruno | |
| Navigacija bespilotne letjelice na temelju magnetskog polja | | Batoš, Matko | |
| Određivanje minimalnog nezavisnog dominantnog skupa u općenitim grafovima | | Domislović, Jakob | |
| Upravljanje slijeđenjem trajektorije za multirotorske letjelice podložne smetnjama i nesigurnosti modela | | Kovač, Marin | |
| 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 | |
| Dinamički prikaz stanja simulacijskog modela | | Mucak, Dalibor | |

| | | | |
|---|--|-----------------------------------|--|
| A numerically efficient computational model of a flapping micro aerial vehicle based on Hamiltonian geometric reductions | | Pandža, Viktor | |
| Detekcija kretanja u sustavima video-nadzora | | Venci, Anita | |
| Decentralized mission planning for heterogeneous robotic teams based on hierarchical task representation | | Arbanas Pascoal Ferreira, Barbara | |
| Grafičko sučelje pametnih naočala za daljinsko upravljanje bespilotnim letjelicama | | Špoljarec, Nikola | |
| Prepoznavanje i klasifikacija oštećenja na lopaticama vjetro-elektrane | | Dončević, Dorian | |
| 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 | |
| Praćenje više pokretnih objekata temeljeno na algoritmima detekcije | | Šimag, Domagoj | |
| Semantička segmentacija rupa na cesti za autonomni vizualni pregled bespilotnom letjelicom | | Vuksanović, Filip | |
| Estimacija poze čovjeka primjenom konvolucijske neuronske mreže za daljinsko upravljanje bespilotnom letjelicom | | Đurašinović, Denis | |
| Implementacija grafičkog sučelja operatera bespilotnih letjelica s integriranom robotskom rukom | | Vuić, Adam | |
| Razvoj upravljačkog programa za sferni robot | | Piliškić, Marija | |
| 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 | |
| Modelling and control of hybrid propulsion systems for multirotor unmanned aerial vehicles | | Krznar, Matija | |
| Izgradnja i upravljanje momentom serijskog elastičnog aktuatora | | Ratković, Ivan | |
| Semantičko mapiranje za manipuliranje u interakciji s okolinom | | Kunštek, Matija | |
| Prepoznavanje i klasifikacija oštećenja korozijom na nosaču vjetro-elektrane | | Grozdek, Antun | |
| Višeagentski sustav za potragu i spašavanje zasnovan na djelomično osmotrivim Markovljevim procesima odlučivanja | | Peti, Marijana | |
| 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 mjerenja za planiranje gibanja manipulatora | | Cavalli, Marko | |
| Planiranje gibanja manipulatora pomoću polja brzine | | Pavelko, Lea | |
| 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 | |
| Modeliranje i robusno upravljanje višerotorskim bespilotnim letjelicama s potpuno upravljanim konfiguracijama | | Kotarski, Denis | |
| Primjena 3D laserskog senzora za rekonstrukciju značajki stambenih zgrada | | Batoš, Matko | |
| Izvođenje kompleksnih manevara s bespilotnom letjelicom | | Grujić, Bruno | |

| | | | |
|---|--|--------------------|--|
| Prepoznavanje i klasifikacija motornih vozila na snimkama iz zraka | | Vrbanić, Dominik | |
| Primjena stabala ponašanja za robusno izvršavanje zadataka robotskih sustava | | Markovinović, Luka | |
| Robotski suparnik u igri Mlin temeljen na umjetnoj inteligenciji | | Domislović, Jakob | |
| Simulacija metode za autonomno istraživanje mora primjenom heterogenog robotskog sustava | | Patrlj, Leo | |
| 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 | |
| Planiranje trajektorije manipulatora za mehaničku obradu površine | | Marković, Petar | |
| Izbjegavanje prepreka korištenjem algoritma potencijalnih polja dobivenih iz slike stereo kamere | | Šimag, Domagoj | |
| Glasovno upravljanje mobilnim robotom korištenjem ZedBoard-a | | Matek, Dora | |
| Upravljanje završnog članka robotske ruke putem upravljačke palice | | Jović, Ivana | |
| Optimalno upravljanje automatskim mjenjačem s velikim brojem stupnjeva prijenosa | | Ranogajec, Vanja | |
| 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 | |
| Nadogradnja modelskog prediktivnog upravljanja bespilotnom letjelicom MORUS | | Radoš, Branko | |
| Planer za homogeni višerobotski sustav zasnovan na linearnoj temporalnoj logici | | Pleslić, Leon | |
| Planiranje i koordinacija heterogenog višerobotskog sustava u zadatku izgradnje zida | | Križmančić, Marko | |
| 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 | |
| Prihvat i odlaganje objekta mobilnim robotom korištenjem vizualne povratne veze | | Čargonja, Neven | |
| Prilagodba elastičnosti grafa poza prema nesigurnosti podudaranja skena | | Buterin, Ivan | |
| Sustav za interaktivnu lokalizaciju i izradu karti iz podataka prikupljenih laserskim senzorom | | Milijaš, Robert | |

| | | | |
|--|--|--------------------|--|
| Upravljanje brzinom mobilne platforme vođača uz ograničenje ubrzanja i izbjegavanje trzaja | | Kozlik, Filip | |
| Upravljanje impedancijom letjelice uz estimaciju krutosti okoline | | Lovrić, Ana | |
| Upravljanje pozicijom bespilotne letjelice korištenjem UWB sustava za pozicioniranje | | Crnjac, Mislav | |
| Algoritam decentralizirane raspodjele točaka fronte u svrhu istraživanja nepoznatog prostora višerobotskim sustavom | | Kovač, Marin | |
| Izbjegavanje prepreka korištenjem algoritma potencijalnih polja dobivenih iz očitavanja 3D lasera | | Leibner, Erik | |
| Izbjegavanje prepreka korištenjem algoritma potencijalnih polja uz kartu dobivenu iz Google Cartographer SLAM-a | | Obradović, Juraj | |
| Planiranje trajektorije za presretanje objekta u 3D prostoru | | Španić, Matea | |
| Sučelje čovjeka i robota zasnovano na praćenju pokreta | | Gotovac, Lovro | |
| 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 | |
| Sustav za procjenu i kompenzaciju razlike duljina nogu radi postavljanja ljudskog tijela u ravnotežu | | Vrhovski, Zoran | |
| 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 | |
| Rješavanje problema topologije grafova zasnovano na inteligenciji roja | | Kopjar, Filip | |
| Planiranje i izvođenje putanje mobilnog robota na temelju zadanog cilja i informacija s 3D kamere i laserskog senzora | | Vuksanović, Filip | |
| 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 | |
| Algoritam slijeđenje zasnovan na informacijama s 3D kamere i laserskog senzora | | Marjanović, Zvonimir | |
| Analiza reprezentacije grafa sustavom robota i pčela | | Matijević, Benjamin | |
| Model ponašanja pčele temeljen na automatu stanja | | Vencl, Anita | |
| Određivanje topologije grafa primjenom konsenzus algoritma | | Pavelko, Lea | |
| Planiranje trajektorije bespilotne letjelice pogodne za izođenje akrobatskih manevara | | Pavlak, Ivan | |
| Planiranje trajektorije bespilotne letjelice za okolinu s prostornim ograničenjima | | Zglavnik, Dominik | |
| Planiranje trajektorije vrha alata robota mjerenjem zakrivljenosti u kontaktu s okolinom | | Kovač, Luka | |
| Povezivanje grafičkog sučelja za upravljanje bespilotnom letjelicom s ROS okruženjem | | Bralić, Ivan | |
| Upravljanje formacijom pokretnih agenata temeljeno na konsenzus algoritmu | | Peti, Marijana | |
| Modeliranje ponašanja heterogenog robotskog sustava probabilističkim metodama | | Družetić, Nina | |
| On-line detekcija horizonta i adaptivno određivanje regije interesa u slici u svrhu kooperativnog upravljanja pomorskim robotima | | Cej Gagović, Ana | |
| Upravljanje dubinom umjetnih školjki | | Vidović, Kristijan | |
| Hibridno upravljanje silom dodira za crtanje po ploči primjenom trajektorija s kontroliranim trzajem | | Kulaš, Matko | |
| Vizualizacija vožnje električnog automobila zasnovana na eksperimentalnim podacima | | Jerešić, Neven | |
| Decentralizirani višeagentski sustav za interakciju sa zajednicom pčela zasnovanu na algoritmu konsenzusa | | Griparić, Karlo | |
| Analiza energetske održivosti heterogenog podvodnog robotskog sustava | | Petrović, Tamara | |

| | | | |
|---|--|-------------------|--|
| Modelsko prediktivno upravljanje multirotorskom letjelicom s pokretnim masama | | Pevec, Luka | |
| Utjecaj dinamičkog kočenja propulzora na ponašanje multirotorske letjelice | | Badanjek, Stribor | |
| Konstruiranje i izrada dvostrukog manipulatora za bespilotnu letjelicu | | Matleković, Lea | |
| Nelinearni model dvotaktnog benzinskog motora za bespilotnu letjelicu | | Kutleša, Ivo | |
| Određivanje povezanosti višeagentskog sustava u dinamičkoj topologiji | | Marić, Marko | |
| 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 | |
| Analiza utjecaja i adaptacija komunikacijskog perioda algoritma povjerenja | | Pogačić, Kata | |
| Elektroničko sklopovlje i programska podrška za spincopter bespilotnu letjelicu | | Matek, Dora | |
| Izvedba manipulacijskih zadataka robota primjenom strojnog učenja | | Križmančić, Marko | |
| Korisničko sučelje za praćenje statusa podvodnog robotskog sustava | | Gaćina, Marija | |
| Lokalizacija i mapiranje primjenom vizualne odometrije na bespilotnoj letjelici | | Barišić, Antonella | |
| Prilagodba Stanley algoritma za korištenje u okviru ROS navigacijskog paketa | | Radoš, Branko | |
| Rekonstrukcija laboratorijske makete helikoptera s dva stupnja slobode | | Kir Hromatko, Josip | |
| Trilateracija korištenjem akustičkih modema | | Budim, Ivan | |
| Upravljanje modelom autonomnog viličara u simulatoru Gazebo | | Milijaš, Robert | |
| Upravljanje silom dodira u vertikalnoj osi manipulatora na bespilotnoj letjelici | | Bevanda, Petar | |
| Automatizacija filtra komine u procesu proizvodnje piva | | Đurić, Ivan | |
| Optimiranje upravljačkih trajektorija aktivnog ovjesa s ciljem unaprjeđenja karakteristika dinamike vozila | | Čorić, Mirko | |
| Izvedba manipulacijskih zadataka robota primjenom sustava s diskretnim događajima | | Kopić, Lucija | |
| Konsenzus po povjerenju u multi-agentskim sustavima s promjenjivom topologijom | | Levanić, Domagoj | |
| 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 | |
| Upravljanje četveronožnim robotom Dynarobin po neravnom terenu | | Arambašić, Alexandar | |
| Protokol za razvoj povjerenja među nekooperativnim agentima | | Kovač, Annie | |
| 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 | |
| Razvoj programa za automatsko ocjenjivanje kvalitete upravljanja letjelicom | | Magaš, Lovro | |

| | | | |
|---|--|--------------------|--|
| Implementacija grafo-analitičke metode identifikacije procesa u Schneider PLC-u | | Bogdan, Marin | |
| Integracija analognih modula u Schnider PLC maketu | | Diklić, Vjekoslav | |
| 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 | |
| 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 | |
| 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 | |
| Vjerojatnosna funkcija distribucije agenata uvjetovana okolinom | | Škegro, Albert | |
| Implementacija i evaluacija algoritma čistog slijeđenja i Stanley algoritma kao zasebnih ROS paketa | | Ivkić, Dajana | |
| Implementacija i evaluacija geometrijskog upravljanja multirotorskim letjelicama | | Čirjak, Anđela | |
| Integracija modula korisničkog sučelja u Schnider PLC maketu | | Mikić, Luka | |
| Navigacija u multi-agentskom sustavu primjenom konsenzusa po povjerenju | | Jurić, Demijan | |
| Upravljanje formacijom autonomnih bespilotnih plovni platformi | | Lončar, Ivan | |

| | | | |
|--|--|--------------------|--|
| Utjecaj parametara agenta s dva diskretna stanja na agregaciju jata | | Jambrečić, Ivona | |
| Analiza algoritma za decentralizirano određivanje putanja za razmjenu energije u multi - robotskom sustavu | | Uzelac, Mirna | |
| Utjecaj kašnjenja u komunikacijskom kanalu na uspostavu povjerenja u multiagentskim sustavima | | Crnjac, Mislav | |
| Razvoj i evaluacija efikasnog algoritma planiranja staze u multi-agentskom sustavu | | Karolj, Valentina | |
| Mjerenje relativnog pomaka korištenjem unaprijed gledajućeg višezrakastog sonara | | Topčić, Dijana | |
| Protokol za uspostavu povjerenja u multi-agentskim sustavima s promjenjivom topologijom | | Maždin, Petra | |
| Razvoj algoritma upravljanja autonomnom letjelicom s više rotora zasnovanog na promjenjivom centru mase | | Borovina, Katarina | |
| Evaluacija multi-agentskih sustava temeljenih na povjerenju između agenata | | Jerončić, Ivana | |
| Implementacija modela gibanja pčele u ASSISI-playground simulatoru | | Ljubić, Dario | |
| Izrada modela pokretnog obrnutog njihala | | Klapan, David | |
| Nadogradnja komunikacijskog modula na mobilnu senzorsku platformu Moway | | Zovkić, Mario | |
| Upravljanje letjelicom s više rotora pomoću zakrilca | | Tomić, Martina | |
| Utjecaj modela gibanja pčele na kolektivno ponašanje grupe | | Petković, Tomislav | |
| Adaptivni algoritam hodanja šesteronogog hodača | | Fuček, Luka | |
| Analiza otkaza propulzora multirotorske letjelice s električnim i benzinskim motorima | | Badanjek, Stribor | |
| Automatizacija dijela procesa obrade drvenih trupaca | | Berta, Matej | |
| Automatizacija postupka mjerenje veličine drvenih trupaca | | Lovrić, Mislav | |
| Decentralizirano upravljanje heterogenim robotskim sustavom | | Arbanas, Barbara | |
| Implementacija modela Skilled LGV1000 vozila u Gazebo simulatoru | | Rezo, Ivan | |
| Implementacija senzora sile na šesteronogog hodača | | Vukičević, Josip | |
| Izrada rukavice za virtualnu stvarnost | | Križan, Petra | |
| Koordinacija vozila primjenom ORCA metode | | Bedeković, Matija | |
| Mapiranje prostora pomoću LIDAR senzora i inercijalnog mjernog sustava | | Vukičević, Antun | |
| Matematički model multirotorske letjelice upravljane promjenom centra mase | | Prkut, Nikola | |

| | | | |
|--|--|-----------------------|--|
| Nadogradnja senzorskog modula na mobilnu platformu Moway | | Galić, Dominik | |
| Planiranje polinomske trajektorije bespilotne letjelice u složenim 3D prostorima | | Ivanović, Antun | |
| Primjena adaptivne Hsia metode na stabilizaciju bespilotne letjelice u vjetrovitim uvjetima | | Car, Marko | |
| Protokol za uspostavu povjerenja u multi-agentskim sustavima temeljeno na binarnom konsenzusu | | Norac - Kljajo, Marta | |
| Upravljanje letjelicom s više rotora promjenom ravnine vrtnje rotora | | Marić, Bruno | |
| Upravljanje svesmjernom platformom | | Pevec, Luka | |
| Upravljanje konvojem autonomnih mobilnih platformi | | Popović, Goran | |
| Geometrijski integratori za numeričku simulaciju dinamike letjelica | | Zlatar, Dario | |
| Solarni sustavi | | Vukašin, Damjan | |
| Vjerojatnosni model robotskoga djelovanja u fizičkoj interakciji s čovjekom | | Šekoranja, Bojan | |
| Planiranje robotskog djelovanja zasnovano na tumačenju prostornih struktura | | Švaco, Marko | |
| Estimacija kuta proklizavanja vozila | | Poljičak, Eugen | |
| Lokalizacija letjelice pomoću ugrađenih sonara i kamere | | Višnjić, Niko | |
| Implementacija dvosmjerne komunikacije zasnovane na infracrvenom svjetlu | | Uzelac, Mirna | |
| Modeliranje gibanja pčele u simulatoru biohibridnih sustava | | Pale, Una | |
| 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, Krno | |
| Realizacija sustava za upravljanje četveronožnim robotom zasnovanog na mikrokontroleru STM32F407VG | | Čovran, Mislav | |
| Zvučna i vizualna percepcija okoline tijekom izviđačke misije NAO robota | | Jagodin, Nikola | |
| 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 senzora mišićne aktivnosti | | Kopić, Lucija | |
| Elektronički štimer za gitaru | | Levanić, Domagoj | |
| Implementacija FFT algoritma na dsPIC mikrokontroleru za određivanje amplitude i frekvencije vibracija | | Kolarić, Patrik | |
| 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 | |
| Unaprijeđenje laboratorijske makete helikoptera s dva stupnja slobode | | Serdar, Tin | |
| 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 | |
| Optimalizacija 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 parogeneratorske | | Birgmajer, Bruno | |
| Upravljanje fleksibilnim proizvodnim sustavima primjenom matične 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 | |