

# Literatura

- [1] J. Šribar, B. Motik, *Demistificirani C++*, Element, Zagreb 2014.
- [2] M. Baotić, *Sveučilišni priručnik - Sinteza linearnih sustava upravljanja*, Sinteza linearnih sustava upravljanja, Fakultet elektrotehnike i računarstva, Zagreb 2016.
- [3] N. Perić, I. Petrović *Teorija estimacije - Postupci identifikacije*, Teorija estimacije, Fakultet elektrotehnike i računarstva, Zagreb 2016.
- [4] N. Perić, J. Matuško *Upravljanje elektromotornim pogonima - Predavanja*, Upravljanje elektromotornim pogonima, Fakultet elektrotehnike i računarstva, Zagreb 2014.
- [5] N. Perić, Z. Vukić, M. Baotić, M. Vašak, N. Mišković *Automatsko upravljanje - Predavanje 10 - Nule, polovi i vremenski odzivi*, Automatsko upravljanje, Fakultet elektrotehnike i računarstva, Zagreb 2016.
- [6] S. Bogdan, *Zračna robotika: Беспилотне летjelice (UAVs)*, Upravljanje robotskim sustavima, Fakultet Elektrotehnike i Računarstva, Zagreb 2009/2010.
- [7] S. Ilijić, *Mehanika*, Fizika 1, Fakultet Elektrotehnike i Računarstva, Zagreb 2017.
- [8] S. Pleslić, *Priprema za predavanja iz Fizike 1*, Fizika 1, Fakultet Elektrotehnike i Računarstva, Zagreb 2014.
- [9] T. Haus, N. Prkut, K. Borovina, B. Marić, M. Orsag, S. Bogdan, *A novel concept of attitude control for large multirotor-UAVs based on moving mass control*, 24th Mediterranean Conference on Control and Automation (MED), 2016.
- [10] T. Haus, M. Orsag, S. Bogdan, *Design considerations for a large quadrotor with moving mass control*, International Conference on Unmanned Aircraft Systems (ICUAS), 2016.
- [11] T. Haus, M. Orsag, S. Bogdan, *Mathematical modelling and control of an unmanned aerial vehicle with moving mass control concept*, J Intell Robot Syst, March 2017.
- [12] Z. Kovačić, S. Bogdan, V. Krajči, *Osnove Robotike*, Graphis, Zagreb 2002.
- [13] Z. Vukić, Lj. Kuljača, *Automatsko upravljanje - Analiza linearnih sustava*, Kigen, Zagreb 2005.
- [14] *PX4 Development Guide*, <https://dev.px4.io/>, 2017.