

SVEUČILIŠTE U ZAGREBU
FAKULTET ELEKTROTEHNIKE I RAČUNARSTVA

DIPLOMSKI RAD br. 1935

Lokalizacija autonomnog vozila u simuliranom urbanom okruženju

Matija Vukić

Zagreb, svibanj 2019.

*Umjesto ove stranice umetnite izvornik Vašeg rada.
Da bi ste uklonili ovu stranicu obrišite naredbu \izvornik.*

Ovo je zahvala meni, meni i samo meni!

SADRŽAJ

1. Uvod	1
2. Slika	2
3. Formula	4
4. Kod	6
5. Zaključak	7
Literatura	8

1. Uvod

Uvod rada. Nakon uvoda dolaze poglavlja u kojima se obrađuje tema. Cite one: *The L^AT_EX companion* Oetiket et al.. Nakon uvoda dolaze poglavlja u kojima se obrađuje tema. Nakon uvoda dolaze poglavlja u kojima se obrađuje tema. Nakon uvoda dolaze poglavlja u kojima se obrađuje tema. Nakon uvoda dolaze poglavlja u kojima se obrađuje tema. Nakon uvoda dolaze poglavlja u kojima se obrađuje tema. Nakon uvoda dolaze poglavlja u kojima se obrađuje tema. Nakon uvoda dolaze poglavlja u kojima se obrađuje tema. Nakon uvoda dolaze poglavlja u kojima se obrađuje tema. Hehe. Cite two Šime Ungar (2002) and another book Downes (2002).

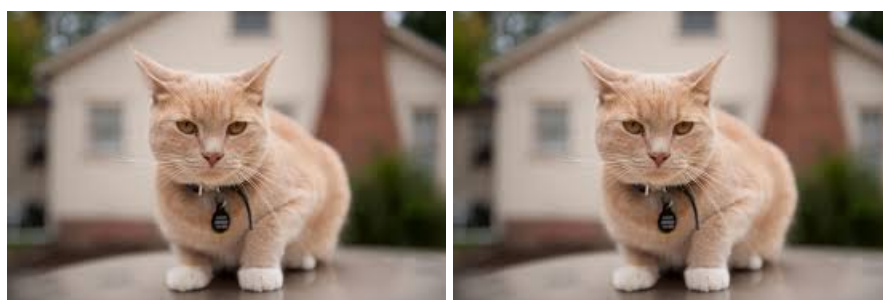
2. Slika

We can see one cute cat on the image below.



Slika 2.1: Cute cat

Figure 2.1 shows one cute cat.



(a) Left cat.

(b) Right cat.

Slika 2.2: The same cute cat. Two times.



(a) Left cat.

(b) Middle cat.

(c) Right cat.



(d) Big cat.

Slika 2.3: The same cute cat. Multiple times.

3. Formula

Formula $f(x) = x^2$ is an example of embeded formula.

Equation

$$1 + 2 = 3$$

Aligned formula

$$1 + 2 = 3$$

$$1 = 3 - 2$$

Fractions

$$f(x) = x^2$$

$$g(x) = \frac{1}{x}$$

$$F(x) = \int_b^a \frac{1}{3} x^3 \mathrm{d}x$$

$$G(x) = \int_{-\infty}^4 \frac{1}{3} x^3 \mathrm{d}x$$

$$G(x) = \int_{\frac{-\pi}{2}}^{\frac{\pi}{2}} \frac{1}{3} x^3 \mathrm{d}x$$

$$\left(\frac{1}{\sqrt{x}}\right)$$

Sqrt:

$$\frac{1}{\sqrt{x}}$$

Matrices

$$\begin{matrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{matrix}$$

$$\begin{matrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{matrix}$$

$$\begin{bmatrix} 1 & 0 \\ 0 & 1 \end{bmatrix}$$

4. Kod

```
def func(arg1, arg2):  
    print(f"arg1 is {arg1}")  
    print(f"arg2 is {arg2}")  
  
class Klasa(SuperClass):  
  
    # Class value  
    value = 0  
  
    def __init__(self):  
        print("Init")  
  
    def inc(self, inc):  
        self.value += inc
```

Inlined python code `print("Inlined python!")`

5. Zaključak

Zaključak.

LITERATURA

Michael Downes. *Short Math Guide for \LaTeX* . American Mathematical Society, 2002. URL <ftp://ftp.ams.org/pub/tex/doc/amsmath/short-math-guide.pdf>.

T. Oetiket, H. Partl, Hyna, i E. Schlegl. *The not-so-short introduction to \LaTeX* . URL <http://www.ctan.org/tex-archive/info/lshort/english/lshort.pdf>.

Šime Ungar. *Uvod u \TeX s naglaskom na $\text{\LaTeX}2\epsilon$* . Odjel za matematiku, Sveučilište J.J. Strossmayera u Osijeku, 2002.

Lokalizacija autonomnog vozila u simuliranom urbanom okruženju

Sažetak

Sažetak na hrvatskom jeziku.

Ključne riječi: lokalizacija, simulacija

Title

Abstract

Abstract.

Keywords: simulation, localization.