

SVEUČILIŠTE U ZAGREBU  
FAKULTET ELEKTROTEHNIKE I RAČUNARSTVA

DIPLOMSKI RAD br. 1935

# **Lokalizacija autonomnog vozila u simuliranom urbanom okruženju**

Matija Vukić

Zagreb, travanj 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

<b>1. Uvod</b>	<b>1</b>
<b>2. Slika</b>	<b>2</b>
<b>3. Formula</b>	<b>4</b>
<b>4. Zaključak</b>	<b>6</b>
<b>Literatura</b>	<b>7</b>

# 1. Uvod

Uvod rada. Nakon uvoda dolaze poglavlja u kojima se obrađuje tema. Cite one: *The L<sup>A</sup>T<sub>E</sub>X 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. Cite two: Other book Šime Ungar (2002) and another book Downes (2002).

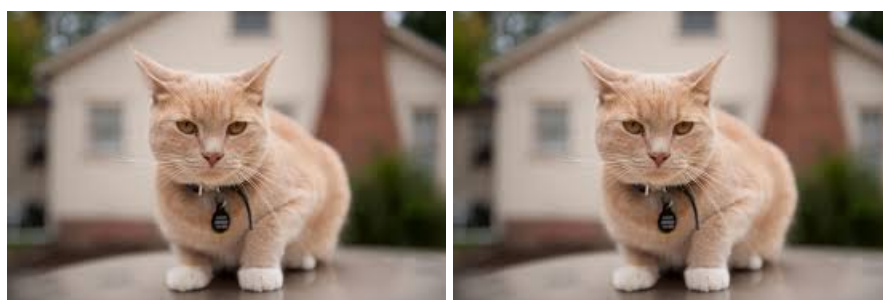
## 2. Slika

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

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

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



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

## **4. Zaključak**

Zaključak.

# LITERATURA

Michael Downes. *Short Math Guide for  $\text{\LaTeX}$* . 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  $\text{\LaTeX}$* . URL <http://www.ctan.org/tex-archive/info/lshort/english/lshort.pdf>.

Šime Ungar. *Uvod u  $\text{\LaTeX}$  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.