

<https://dr.nsk.hr/user/profile/mbz/267666>

Vrijeme izvoza: 29.03.2024. 07:39:44

Repozitorij: dr.nsk.hr

Ukupan broj zapisa na URL-u: 3

Broj izvezenih zapisa: 3

Naslov	URL	Autori	Naslov izvornika
Autonomous agent localization in dynamic scenarios based on visual sensor data fusion		Popović, Goran	
High-dimensional trajectory optimization for robot motion planning based on Gaussian processes		Petrović, Luka	
Planiranje gibanja autonomnih mobilnih robota u dinamičkim i nepoznatim unutarnjim prostorima		Đakulović, Marija	