

<https://dr.nsk.hr/user/profile/mbz/267760>

Vrijeme izvoza: 16.04.2024. 22:25:51

Repozitorij: dr.nsk.hr

Ukupan broj zapisa na URL-u: 1

Broj izvezenih zapisa: 1

Naslov	URL	Autori	Naslov izvornika
Pose estimation of mobile robots in partially and completely unknown environments		Kitanov, Andrej	