

<https://dr.nsk.hr/user/profile/mbz/320143>

Vrijeme izvoza: 20.04.2024. 12:39:00

Repozitorij: dr.nsk.hr

Ukupan broj zapisa na URL-u: 3

Broj izvezenih zapisa: 3

Naslov	URL	Autori	Naslov izvornika
Optimal control of a mobile manipulator for spraying and suckering tasks in viticulture		Vatavuk, Ivo	
High-dimensional trajectory optimization for robot motion planning based on Gaussian processes		Petrović, Luka	
Planiranje robotskog djelovanja zasnovano na tumačenju prostornih struktura		Švaco, Marko	