

<https://dr.nsk.hr/user/profile/mbz/401992>

Vrijeme izvoza: 06.05.2024. 12:19:22

Repozitorij: dr.nsk.hr

Ukupan broj zapisa na URL-u: 1

Broj izvezenih zapisa: 1

Naslov	URL	Autori	Naslov izvornika
High-dimensional trajectory optimization for robot motion planning based on Gaussian processes		Petrović, Luka	