

<https://repozitorij.fer.unizg.hr/user/profile/mbz/267760>

Vrijeme izvoza: 19.04.2024. 16:07:46

Repozitorij: repozitorij.fer.unizg.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	