

<https://repozitorij.fer.unizg.hr/user/profile/mbz/389133>

Vrijeme izvoza: 19.04.2024. 08:23:16

Repozitorij: repozitorij.fer.unizg.hr

Ukupan broj zapisa na URL-u: 2

Broj izvezenih zapisa: 2

Naslov	URL	Autori	Naslov izvornika
Planiranje gibanja manipulatora pomoću polja brzine		Pavelko, Lea	
Određivanje topologije grafa primjenom konsenzus algoritma		Pavelko, Lea	