

<https://repozitorij.fesb.unist.hr/user/profile/orcid/0000%2D0001%2D9359%2D0297>

Vrijeme izvoza: 26.04.2024. 13:46:48

Repozitorij: repozitorij.fesb.unist.hr

Ukupan broj zapisa na URL-u: 1

Broj izvezenih zapisa: 1

Naslov	URL	Autori	Naslov izvornika
Artificial intelligence-based methods for interaction force estimation and mediated navigation of a robot manipulator on a mobile base		Kružić, Stanko	