

Advanced design of nonlinear discrete-time and delayed systems = Diskreetsete ja hிலistumistega mittelineaarsete juhtimissüsteemide süntees

Kaldmäe, Arvo 2016 <https://digi.lib.ttu.ee//?5215> https://www.ester.ee/record=b4569894*est

Computer algebra tools for modelling, analysis and synthesis for nonlinear control systems = Arvutialgebra vahendid mittelineaarsete juhtimissüsteemide modelleerimiseks, analüüsiks ja sünteesiks

Tõnso, Maris 2010 https://www.ester.ee/record=b2552427*est

Realization and identification of discrete-time nonlinear systems

Nõmm, Sven 2004 https://www.ester.ee/record=b1910554*est

State estimation and control for small low-cost autonomous underwater vehicles = Meetodid olekute hindamiseks ja juhtimiseks soodsa hinnaga autonoomsetele allveerobotitele

Meurer, Christian 2021 https://www.ester.ee/record=b5435482*est <https://digikogu.taltech.ee/et/Item/717111f2-51e3-4176-b0b8-b369064b26a2> <https://doi.org/10.23658/taltech.27/2021>

Transformation of nonlinear state equations into observer form = Mittelineaarsete olekuvõrrandite olekutaastaja kujule teisendamine

Kaparin, Vadim 2013 https://www.ester.ee/record=b2998616*est