

An object detection and pose estimation approach for position based visual servoing

Shi, Lei 16th International Symposium "Topical Problems in the Field of Electrical and Power Engineering. Doctoral School of Energy and Geotechnology III" : Pärnu, Estonia, January 16-21, 2017 2017 / p. 193-196 : ill http://www.ester.ee/record=b4650094*est

Development of digital twin for robotic arm

Bratchikov, Sterpan; Abdullin, Artur; **Demidova, Galina**; Lukichev, Dmitry 2021 IEEE 19th International Power Electronics and Motion Control Conference, The Silesian University of Technology Gliwice, Poland, 25 - 29 April, 2021 (PEMC) : proceedings 2021 / p. 717-723 <https://doi.org/10.1109/PEMC48073.2021.9432535>

Development of movement algorithms for a robot manipulator

Arjassov, Gennadi; Zhigailov, Sergei; Zinovjev, Jevgeni Proceedings of the 8th International Conference of DAAAM Baltic Industrial Engineering, 19-21st April 2012, Tallinn, Estonia. 1 2012 / p. 262-267 : ill

Energy efficient trajectory planning of industrial robots

Auväärt, Aivar; Lehtla, Tõnu 8th International Workshop on Research and Education in Mechatronics 2007 : 14-15 June 2007, Tallinn, Estonia 2007 / p. 89-92

Fault diagnosis system of Cartesian robot for various belt tension

Autsou, Siarhei; Vaimann, Toomas; Rassõlkin, Anton; Kudelina, Karolina 2022 International Conference on Diagnostics in Electrical Engineering (Diagnostics) 2022 / 4 I <https://doi.org/10.1109/Diagnostics55131.2022.9905111>

Force-based feedback for haptic device of mobile assembly robot

Lukin, Aleksandr; **Demidova, Galina; Rassõlkin, Anton; Vaimann, Toomas**; Roozbahani, Hamid 2020 27th International Workshop on Electric Drives: MPEI Department of Electric Drives 90th Anniversary (IWED), Moscow, Russia, January 27-30, 2020 2020 / 5 p. : ill <https://doi.org/10.1109/IWED48848.2020.9069581>

Influence of design parameters on productivity of manipulators

Penkov, Igor; Strizhak, Viktor Proceedings of the 3rd International Conference Industrial Engineering - New Challenges to SME : 25-27 April 2002, Tallinn, Estonia 2002 / p. 46-49 : ill

A linked manipulator with ion-polymer metal composite (IPMC) joints for soft- and micromanipulation

Kruusmaa, Maarja; Hunt, Andres; Punning, Andres; Anton, Mart; Aabloo, Alvo 2008 IEEE International Conference on Robotics and Automation : Pasadena, CA, 19-23 May 2008. Vols. 1-9 2008 / p. 3588-3593

Sulametalli doseerimise manipulaator

Reinsalu, I.; Pettai, Elmo XXXII üliõpilaste teaduslik-tehnilise konverentsi ettekannete teesid : pühendatud V. I. Lenini 110. sünniaastapäevale : 16.-18. aprill 1980 1981 / lk. 103 https://www.ester.ee/record=b1322611*est

Tööstusrobotid : otstarve ja ehitus

Lehtla, Tõnu 1985 https://www.ester.ee/record=b1233814*est

Valuroboti mikroprotsessorjuhtimisega manipulaatori uurimine : elektriseadmed : magistritöö

Kulmar, Lembit 1992 https://www.ester.ee/record=b2630339*est

Манипулятор для рентгеноконтроля с линейным электроприводом

Reivik, Aivar; Arusoo, Andres; Laugis, Juhan; Oorn, Arvo; Pettai, Elmo; Teemets, Raivo Тезисы докладов школы-семинара "Применение магнитогидродинамических (МГД) и линейных электроприводов в системах гибкого автоматизированного литейного производства", 24-28 сентября 1984 года, Москва, ВДНХ 1984 / с. 72-75 : ил https://www.ester.ee/record=b1283180*est

Методика экспериментального определения механической характеристики линейного электропривода манипулятора рентгеноконтроля

Arusoo, Andres; Oorn, Arvo; Reivik, Aivar Тезисы докладов семинара "Новые разновидности электропривода и возможности их применения" 1990 / с. 78-83: ил

Определение механической характеристики линейного электропривода манипулятора рентгеноконтроля на основе данных из разных статических режимов привода

Arusoo, Andres; Loigom, Villem; Oorn, Arvo Тезисы докладов семинара "Новые разновидности электропривода и возможности их применения" 1990 / с. 74-77: ил

Промышленный робот Универсал-5 : методическое пособие для студентов специальности 0628

1982 https://www.ester.ee/record=b1265857*est

Система управления манипулятором

Lehtla, Tõnu; Roosimaa, Toivo; Evert, P. XXV студенческая научно-техническая конференция вузов Прибалтийских республик, Белорусской ССР и Молдавской ССР, 21-23 апреля 1981 года : тезисы докладов. Том 2, Автоматика. Энергетика.

Управление двухзвенным манипулятором с переменной нагрузкой при наличии трения в шарнирах

Kulmar, Lembit; Lehtla, Tõnu; Tiismus, Hugo Тезисы докладов семинара "Новые направления научных исследований в области электромеханики" 1991 / с. 29-33: ил

Управление манипулятором с шарнирной рукой

Горшков, Андрей; **Kulmar, Lembit** 35 научная конференция студентов вузов Эстонии, Латвии, Литвы, Белоруссии и Молдовы : [Таллинн, 1991] : доклады. Секция электромеханики. Секция электроэнергетики 1991 / с. 19-23: ил