

Application-oriented performance characterization of the ionic polymer transducers (IPTs) = Ioonpolümeeridest täiturite võimekuse karakteriseerimine rakendusteks

Hunt, Andres 2017 <https://digi.lib.ttu.ee/i/?7576>

Contributions to the modelling and control of fin-actuated autonomous underwater vehicles = Uimedega autonoomsete allveesõidukite modelleerimis- ja juhtimisloogika edendamine

Remmas, Mohamed Walid 2023 <https://doi.org/10.23658/taltech.71/2023> <https://digikogu.taltech.ee/et/Item/17167e2e-2c31-451c-834d-1da98160b2ce> https://www.ester.ee/record=b5647340*est

Data-driven fault-resilient cross-layer sensor network architecture = Andmepõhine tõrkekindel kihtideülene sensorvõrgu arhitektuur

Vihman, Lauri 2024 https://www.ester.ee/record=b5657135*est <https://digikogu.taltech.ee/et/Item/00a93258-dc0f-4a4d-822f-099fff757224> <https://doi.org/10.23658/taltech.7/2024>

Flow sensing with pressure sensor-based artificial lateral lines : from the laboratory to the field = Veevoolu tajumine rõhusensoritel baseeruvate küljejooneanduritega : laborist välikatseteni

Fuentes-Pérez, Juan Francisco 2019 <https://digi.lib.ttu.ee/i/?12014>

Flow-sensitive robotic fish : from concept to experiments = Voolutundlik robotkala : ideest katsetusteni

Salumäe, Taavi 2015 https://www.ester.ee/record=b4446456*est

Fluid body interaction of biomimetic underwater robots = Biomimeetiliste robotite ja vedeliku vastasmõju

Toming, Gert 2017 <https://digi.lib.ttu.ee/i/?7304>

Intrinsic robot safety through reversibility of actions = Iseeneslik ohutus robotikas tegevuste pööratavuse põhjal

Gavšin, Juri 2011 <https://digi.lib.ttu.ee/i/?639>

Novel mechanisms of robot locomotion : variable stiffness actuators for underwater and multi-phase environments = Robotite uudsed liikumismehhanismid : muutuva jäikusega täituriid veealustes ja mitmefaasilistes keskkondades

Gkliva, Roza 2023 <https://doi.org/10.23658/taltech.3/2023> <https://digikogu.taltech.ee/et/Item/b1135cd8-02a8-44f8-8b2c-d66d019ea63c> https://www.ester.ee/record=b5537817*est

Pressure sensitive lateral line for underwater robot = Rõhutundliku küljejoone kasutamine allveerobotil

Ježov, Jaas 2013 https://www.ester.ee/record=b3008502*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>

Statistical methods for ultrasound image segmentation = Ultrahelipiltide segmenteerimine statistiliste meetoditega

Li, Lin 2015

A task-oriented design of a biologically inspired underwater robot

Listak, Madis 2007 http://www.ester.ee/record=b2298234*est