

Advanced autonomous vehicle's functions for safety improvements in urban mobility context = Täiustatud autonoomsete sõidukite funktsioonid ohutuse parandamiseks linnaliikluse kontekstis

Malayjerdi, Ehsan 2022 <https://doi.org/10.23658/taltech.46/2022> https://www.ester.ee/record=b5511689*est
<https://digikogu.taltech.ee/et/Item/b7da5652-066b-408c-81b4-d15cb6e46fca>

Energy efficiency evaluation method for mobile robot platform design = Liikuva robotplatvormi energia efektiivsuse hindamise meetod

Väljaots, Eero 2017 <https://digi.lib.ttu.ee/i/?7414>

Laboratory as a service - a holistic framework for remote and virtual labs = Laboratoorium kui teenus - kaug- ja virtuaallaborite holistiline raamistik

Seiler, Sven 2012 https://www.ester.ee/record=b2889058*est

Modelling and simulation of autonomous vehicles and systems and their advanced control methods = Autonoomsete sõidukite ja süsteemide ning nende täiustatud juhtimismetoodikate modelleerimine ja simuleerimine

Pedai, Andrus 2021 https://www.ester.ee/record=b5391357*est <https://digikogu.taltech.ee/et/Item/654ccb12-0d81-4ae2-ae07-11248063913c>
<https://doi.org/10.23658/taltech.9/2021>

Scenario-based validation of safety and performance of an autonomous vehicle by a software in loop simulation method = Autonoomse sõiduki ohutuse ja jõudluse stsenaariumipõhine valideerimine tsüklisimulatsiooni meetodi abil

Malayjerdi, Mohsen 2023 <https://doi.org/10.23658/taltech.43/2023> <https://digikogu.taltech.ee/et/Item/5d3435ba-8ce1-4da6-8d16-4b279e88c861> https://www.ester.ee/record=b5574240*est