

Digital twin based computational methods for XR applications = Digitaalkaksikute põhised arvutuslikud meetodid XR rakenduste jaoks

Alsaleh, Saleh Ragheb Saleh 2024 <https://doi.org/10.23658/taltech.15/2024> https://www.ester.ee/record=b5674508*est
<https://digikogu.taltech.ee/et/Item/557fefce-a06a-479b-bc30-70910085d23d>

Global 3D map merging methods for robot navigation = 3D globaalkaardi ühendamise meetodid roboti navigeerimiseks
Shvarts, Dmitry 2013 https://www.ester.ee/record=b2967928*est

Long-range navigation for unmanned off-road ground vehicle = Kaugmaa navigatsioonisüsteem maastikuvõimekusega autonoomsetele liikuritega
Hudjakov, Robert 2012 https://www.ester.ee/record=b2906409*est

Model based mechatronic systems modeling methodology in conceptual design stage
Sell, Raivo 2007 https://www.ester.ee/record=b2298261*est

Motion planner for skid-steer unmanned ground vehicle = Liikumise plaanija külisroolimisega mehitamata maasõidukile
Hiiemaa, Maido 2013 https://www.ester.ee/record=b2992371*est

Smart terrain perception using hyperspectral imaging = Hüperspektraal-pilditehnika maastiku nutikaks tajumiseks
Liyanage, Dhanushka Chamara 2021 https://www.ester.ee/record=b5472281*est <https://digikogu.taltech.ee/et/Item/e94dc880-2e42-4203-8ddf-9f26b4b0f301> <https://doi.org/10.23658/taltech.58/2021>