

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

**Kaldmäe, Arvo** 2016 <https://digi.lib.ttu.ee/?5215> [https://www.ester.ee/record=b4569894\\*est](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](https://www.ester.ee/record=b2552427*est)

**Realization and identification of discrete-time nonlinear systems**

**Nömm, Sven** 2004 [https://www.ester.ee/record=b1910554\\*est](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://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](https://www.ester.ee/record=b2998616*est)