

### **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](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**

**Auväär, 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 (Diagnostika) 2022 / 4 | <https://doi.org/10.1109/Diagnostika55131.2022.9905111>

### **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; Strižak, 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](https://www.ester.ee/record=b1322611*est)

### **Tööstusrobotid : otstarve ja ehitus**

**Lehtla, Tõnu** 1985 [https://www.ester.ee/record=b1233814\\*est](https://www.ester.ee/record=b1233814*est)

### **Valuroboti mikroprotsessorjuhtimisega manipulaatori uurimine : elektriseadmed : magistritöö**

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

Механика. Химия 1981 / с. 82 [https://www.ester.ee/record=b1322629\\*est](https://www.ester.ee/record=b1322629*est)

**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