

Fault tolerant control and diagnosis strategies for cartesian industrial robot motion control planning system =
Tõrketaluvusega juhtimis- ja diagnostikastrateegiad tööstusliku karteesianroboti liikumise planeerimise juhtimissüsteemi jaoks

Autsou, Siarhei 2025 https://www.eester.ee/record=b5734587*est <https://digikogu.taltech.ee/et/Item/c9afdbf3-354b-41f5-a705-ed924a2af21>
<https://doi.org/10.23658/taltech.14/2025>