

Gavšin, J. *Intrinsic robot safety through reversibility of actions* [tiešsaiste]:  
dissertation = Iseeneslik ohutus robotikas tegevuste pööratavuse põhjal. Tallinn:  
TUT Press, 2011 [skatīts 2012.g. 25.maijā]. Pieejams: <http://digi.lib.ttu.ee/i/?639>