

#### Bibliographic References Rubén Martínez González

- [1]
- [2]
- [3]
- [4]
- [5]
- [6]
- [7]
- [8]
- [9]

## Bibliographic References

Referencia	Resumen en inglés	Resumen en español	Resumen parafraseado
[1]	Resumen en inglés para la referencia 1	Resumen en español para la referencia 1	Resumen parafraseado para la referencia 1
[2]	Resumen en inglés para la referencia 2	Resumen en español para la referencia 2	Resumen parafraseado para la referencia 2
[3]	Resumen en inglés para la referencia 3	Resumen en español para la referencia 3	Resumen parafraseado para la referencia 3
[4]	Resumen en inglés para la referencia 4	Resumen en español para la referencia 4	Resumen parafraseado para la referencia 4
[5]	Resumen en inglés para la referencia 5	Resumen en español para la referencia 5	Resumen parafraseado para la referencia 5
[6]	Resumen en inglés para la referencia 6	Resumen en español para la referencia 6	Resumen parafraseado para la referencia 6
[7]	Resumen en inglés para la referencia 7	Resumen en español para la referencia 7	Resumen parafraseado para la referencia 7
[8]	Resumen en inglés para la referencia 8	Resumen en español para la referencia 8	Resumen parafraseado para la referencia 8
[9]	Resumen en inglés para la referencia 9	Resumen en español para la referencia 9	Resumen parafraseado para la referencia 9

## References

- [1] ALAM, A., JAFFERY, Z. A., AND SHARMA, H. A cost-effective computer vision-based vehicle detection system. *Concurrent Engineering* 30, 2 (2022), 148–

- [2] ALTHOFF, M., STURBERG, O., AND BUSS, M. Model-based probabilistic collision detection in autonomous driving. *IEEE Transactions on Intelligent Transportation Systems* 10, 2 (2009), 299–310.
- [3] BACHUTE, M. R., AND SUBHEDAR, J. M. Autonomous driving architectures: insights of machine learning and deep learning algorithms. *Machine Learning with Applications* 6 (2021), 100164.
- [4] CAI, P., WANG, H., HUANG, H., LIU, Y., AND LIU, M. Vision-based autonomous car racing using deep imitative reinforcement learning. *IEEE Robotics and Automation Letters* 6, 4 (2021), 7262–7269.
- [5] KONECNY, V., JAŚKIEWICZ, M., AND DOWNS, S. Motion planning and object recognition algorithms, vehicle navigation and collision avoidance technologies, and geospatial data visualization in network connectivity systems. *Contemporary Readings in Law and Social Justice* 14, 1 (2022), 89–104.
- [6] LI, P., PEI, X., CHEN, Z., ZHOU, X., AND XU, J. Human-like motion planning of autonomous vehicle based on probabilistic trajectory prediction. *Applied Soft Computing* 118 (2022), 108499.
- [7] PAVEL, M. I., TAN, S. Y., AND ABDULLAH, A. Vision-based autonomous vehicle systems based on deep learning: A systematic literature review. *Applied Sciences* 12, 14 (2022), 6831.
- [8] PRASAD, A. O., MISHRA, P., JAIN, U., PANDEY, A., SINHA, A., YADAV, A. S., KUMAR, R., SHARMA, A., KUMAR, G., SALEM, K. H., ET AL. Design and development of software stack of an autonomous vehicle using robot operating system. *Robotics and Autonomous Systems* 161 (2023), 104340.
- [9] SUSHMA, R., AND KUMAR, J. S. Dynamic vehicle modelling and controlling techniques for autonomous vehicle systems. *Journal of Electrical Engineering and Automation* 4, 4 (2023), 307–315.