

СПИСОК ВИКОРИСТАНИХ ДЖЕРЕЛ

1. Толочко О. І. Математичне моделювання систем асинхронного електроприводу: навчальний посібник / Київ, НТУУ «КПІ», 2016. – 150 с. Іл.
2. Гурзан І.М. Ткачук Г.В. Аналіз програмних засобів для створення імітаційних моделей. Уманський державний педагогічний університет імені Павла Тичини.
3. Мусалимов В.М., Г.Б. Заморуев, И.И. Калапышина, А.Д. Перечесова, К.А. Нуждин. Моделирование мехатронных систем в среде MATLAB (Simulink / SimMechanics): учебное пособие для высших учебных заведений. СПб: НИУ ИТМО, 2013. – 114 с.
4. Імітаційне моделювання з Arena [Електронний ресурс]. Матеріали сайту «Імітаційне моделювання систем» – 2009. – Квітень URL: <http://simulation.in.ua/2009/04/page/2/>.
5. В.І. Теряєв, В.П. Стяжкін, С.І. Гаврилюк. Заявка на корисну модель України «Двоканальний регульований електропривод». Номер заявки u201709525 від 29.09.2017 р.
6. Из книги С. Г. Воронин. Электропривод летательных аппаратов: Учебно-методический комплекс. Offline версия 1.0. – Челябинск, 1995-2011. <http://model.exponenta.ru/epivod/cntnts.htm>
7. Сайт програмного забезпечення «MatLab». URL: <https://www.mathworks.com/>.
8. В. М. Оксентюк . Позиційно-слідкуючий електропривод оптичного телескопа зі змінною структурою системи керування. *Автоматизація виробничих процесів у машинобудуванні та приладобудуванні*. Київ. 2014. Вип. 48.
9. М.В. Кошелев, Ю.Н. Калачев. Безредукторный электропривод антенн РЛС. АО «НПО «ЛЭМЗ».
10. В.П. Стяжкін, С.І. Гаврилюк. Автоматизована система керування безредукторними електроприводами суднових навігаційних РЛС . Електроніка та зв'язок. Науково-технічний журнал. – Київ: Том 21, №4 (93), 2016.

11. Розроблення стартап-проекту: Методичні рекомендації до виконання розділу магістерських дисертацій для студентів інженерних спеціальностей / За заг. ред. О.А. Гавриша. – Київ : НТУУ «КПІ», 2016. – 28 с.
12. Башарин А. В., Новиков В.А., Соколовский Г.Г. «Управление электроприводами: Учебное пособие для вузов. – Л.: Энергоиздат. Ленингр. Отд-ние, 1982. – 392с., ил.».
13. Судовые РЛС (Атлас). Под ред. А.М. Байрашевского. Учебное пособие для училищ морского трансп. Авт.: Байрашевский А.М., Аверкиев В. П., Нечипоренко Н. Т., Бурлаков В. В., Евменов В. Ф., Когогов О. В. М., «Транспорт», 1977. 144 с.
14. Свечарник Д. В. Электрические машины непосредственного привода. Безредукторный электропривод. – М.: Энергоатомиздат, 1988. – 208 с.: ил.
15. В. Ф. Стрелков, М. В. Андрюхин, В. В. Ваняев: Электропривод антенны РЛС с переменной скоростью вращения. *Вестник Концерна ПВО «Алмаз – Антей»*, №3, 2015.
16. Кононов Б.Т. Система управління електроприводом антени радіолокаційної станції . *Наука і техніка Повітряних Сил Збройних Сил України*. 2016. № 1 (5), с. 133-13
17. Н.А. Бондаренко , В.В. Коломиец, С.Н. Лутай, Б.Б. Кобылянский: Исследование динамических характеристик цифровой робастной системы двухканального управления обмоточной машиной. *Наукові праці ДонНТУ*. Серія: «Електротехніка і енергетика» №1(14) 2013 р.
18. Следящие приводы / Под ред. Б.К. Чемоданова. – М.: Издательство МГТУ им. Баумана, 2003. – 878 с.
19. Теряев В.І. Принципи технічної реалізації двоканальних електромеханічних систем. *Електромеханічні і енергозберігаючі системи*. Київ.2016. Вип.3. С.35.
20. Худяев А. А., Поленок В. В.. Высокоточный многоканальный дифференциально-редукторный электропривод подачи станка. *Електромеханічні і енергозберігаючі системи*. Київ. 2016. Вип. 4.С.36.

21. Ярижко О. В., Пенкіна Н. П..Моделювання складних технічних систем з використанням пакету SIMSCAPE. *Технология приборостроения* 2017.
22. Імітаційне моделювання систем та процесів: Електронне навчальне видання. Конспект лекцій / В. Б. Неруш, В. В. Курдеча. – К.: НН ІТС НТУУ «КП», 2012. 115 С.
23. С.А. Хазіна. Комп'ютерне моделювання фізичного процесу у різних програмних середовищах. Київ. 2016.НПУ імені М.П. Драгоманова.
24. П. Ф. Клубнікин, Объединенные следящие системы с двумя приводами, Автомат. и телемех., 1959, том 20, выпуск 2, 161–175Методы расчета электрических и магнитных полей : учебный комплект / Екатеринбург : УрФУ, 2014. – 176 С.
25. Проектирование следящих систем. Под ред. Л.В. Рабиновича.М.: *Машиностроение*, 1969.500 С.