

ПЕРЕЛІК ПОСИЛАНЬ

1. Потемкин В.Г. Система инженерных и научных расчетов в MATLAB 5.X: в 2-х томах. – М.: ДИАЛОГ–МИФИ, 1999.
2. Егоренков Д.Л., Фрадков А.Л., Харламов В.Ю. Основы математического моделирования. Построение и анализ моделей с примерами на языке MATLAB.
3. Герман-Галкин С.Г. Компьютерное моделирование полупроводниковых систем. MATLAB 6.0. – СПб.: Корона–Принт, 2004.
4. Shönfeld R., Nabiger E. Automatisierte Elektroantriebe. Berlin: Verl. Technik, 1997. – 292 p
5. Хайпер Э., Нёрсетт С., Ваннер Г. Решение обыкновенных дифференциальных уравнений. Нежесткие задачи. – М.: Мир, 1990. – 512 с.
6. Leonhard W. Control of Electrical Drives. 3rd Ed. Springer Verlag, 2001. – 470 p.
7. Скворцов Л.М. Адаптивные методы численного интегрирования в задачах моделирования динамических систем // Изв. РАН. Теория и системы управления. – 1999. – № 4. – С. 72–78.
8. SimMechanics 2. User's Guide. MatLab & Simulink. COPYRIGHT 2001–2007 by The MathWorks, Inc.
9. 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.
10. Дьяконов В.П. MatLab 6/6.1/6.5 + Simulink 4/5 в математике и моделировании. Полное руководство пользователя. М.: СОЛОН-Пресс. - 2003. – 576 с.
11. Романчук А.О., Теремішук С., д.т.н., проф. Толочко О.І., «Особливості віртуального фізичного моделювання механічних об'єктів з використанням блоків бібліотеки SimMechanics». Міжнародний науково-

технічний журнал "Сучасні проблеми електроенерготехніки та автоматики"- НТУУ «КПІ ім. Ігоря Сікорського» - 2016.

12. Романчук А.О., Толочко О.І. Розробка віртуальної моделі механізмів мостового крану // Електромеханічні та енергетичні системи. Методи моделювання та оптимізації. Збірник наукових праць XV Міжнародної науково-технічної конференції молодих учених і спеціалістів у місті Кременчук 11–12 квітня 2017 р. – Кременчук, КрНУ, 2017. – С. 203-204.

13. Thein Moe Win, Tim Hesketh, Ray Eaton Simmechanics Visualization Of Experimental Model Overhead Crane, Its Linearization And Reference Tracking-Lqr Control.

14. Спиригин М.И., Спиригин В.И., Костенко И.В. Создание моделей систем подвешивания рельсовых транспортных средств для режима реального времени – Луганск, Украина.

15. Змеу К.В, Невмержицкий М.Н., Ноткин Б.С. Применение среды SimMechanics для моделирования нежестких систем – 2012.

16. Тихонов К.М., Тишков В.В. SimMechanics Matlab как средство моделирования динамики сложных авиационных робототехнических систем

17. Егельский И.В., Труфанов А.Ю. Моделирование рычажного механизма в среде SimMechanics/MatLab – Сборник научных статей ЮЗГУ – 2016 – 348 с.

18. Игнатов С. Д., Котьки С. В. Моделирование механических систем при помощи расширений Simulink, Омск 2016.

19. Вальков А.Ф., Рукавицын А.Н. Исследование движения параллельного микроманипулятора с пьезоэлектрическими приводами, КурскГТУ – 2010.

20. Лазарев Ю. Ф. Математическое моделирование физических процессов и технических систем: Учебный курс. – К.: 2004. – 474 с.

21. Шамабин А.Н. Модель взаимодействия гусеничного движителя с грунтом для моделирования дорожных и строительных машин в MatLab SimMechanics – 2013.

22. Кривохатько Е.А., Хомченко В.Г. Управление движением рабочего органа цикловых машин-автоматов на основе механизма третьего класса, ОГТУ, г. Омск – 2013 - 138с.
23. Мирзаев Р.А., Каменюк О.В. Исследование кинематики манипулятора с помощью пакета SimMechanics. – 2012.
24. Ахтулов А.Л., Ахтулова Л.Н. Построение имитационной модели двухбалочного мостового крана – Вестник СабАДИ, выпуск 3 (25) – 2012.
25. Ткалич О.В., Пономарев Н.Н. Применение пакета MatLab для моделирования мехатронных систем.
26. А.Л. Карташев, А.С. Пантлеев Определение конструктивных параметров беспилотного летательного аппарата с изменяемой в полете структурой с использованием математического моделирования, Южно-Уральский государственный университет, г. Челябинск.
27. Michael Schlotter Multibody System Simulation with SimMechanics, May 2003.
28. Eihab M. Abdel-Rahman, Ali H. Nayfeh, and Ziyad N. Masoud Dynamics and Control of Cranes: A Review
29. Xianqing Wu Nonlinear Energy-Based Regulation Control of Three-Dimensional Overhead Cranes, 31 March 2016.
30. Michael Schlotter Multibody System Simulation with SimMechanics, May 2003.
31. Mohamed B. Trabiageneralized Design of an Anti-swing Fuzzy Logic Controller for an Overhead Crane with Hoist
32. H.H. Lee. Modeling and control of a three-dimensional overhead crane // ASME Journal of Dynamic Systems, Measurements, and Control, 120, 1998. – P. 471-476.
33. T.-Y. Lee, S.-R. Lee. Anti-sway and position 3D control of the nonlinear crane system using fuzzy algorithm //International Journal of the Korean Society of Precision Engineering Vol. 3, No. 1, January 2002. – p. 66-75.

34. K.A.F. Moustafa, E.H. Gad, A.M.A. El-Monerr, M.I.S. Ismail. Modelling and control of overhead cranes with flexible variable-length cable by finite-element method // Transactions of the Institute of Measurement and Control 27, №1. – 2005. – P. 1-20.
35. Altivar 71. Crane card. User's manual. – 2008. – 48с.
36. B. Jerman. An enhanced mathematical model for investigating the dynamic loading of a slewing crane // Proceedings of the Institution of Mechanical Engineers Part C - Journal of Mechanical Engineering Science, Vol. 220. – 2006. – p. 421-433
37. Шефлер М. Грузоподъемные краны: в 2-х кн. Кн. 2 / М. Шеффлер, Х. Дресиг, Ф. Курт; Ф. Курт; пер. с нем. – М. Машиностроение – 1981 -287 с.
38. Донець О. В. Конспект лекцій з курсу «Теорія електроприводу», ХНАМГ – 2011. – 167 с.
39. Viliam Fedák, František Ďurovský and Róbert Üveges Analysis of Robotic System Motion in SimMechanics and MATLAB GUI Environment.
40. W. W. Melek. "ME 547: Robot Manipulators: Kinematics, Dynamics, and Control". Waterloo, ON, 2010, University of Waterloo.
41. Shiv Manjaree, Mitsu Thomas Modeling of Multi-DOF Robotic Manipulators using SimMechanics Software.