

## СПИСОК ВИКОРИСТАНОЇ ЛІТЕРАТУРИ

1. ДСТУ 2879-94 Маніпулятори, автооператори, роботи промислові та системи виробничі гнучкі. Терміни та визначення.
2. ГОСТ 30097-93 Роботы промышленные. Системы координат и направления движений.
3. ГОСТ 25204-82 Роботы промышленные. Ряд номинальной грузоподъемности.
4. ГОСТ 8032-84 Предпочтительные числа и ряды предпочтительных чисел.
5. ГОСТ 25685-83 Роботы промышленные. Классификация.
6. Leading digital technologies for industry. [Електронний ресурс]. – ABB Group. – 2017р. – Режим доступу: <http://new.abb.com/>
7. The factory automation company. [Електронний ресурс]. – FANUC. – 2017р. – Режим доступу: <http://www.fanuc.eu/>
8. Yaskawa company information. [Електронний ресурс]. – Yaskawa. – 2017р. – Режим доступу: <https://www.yaskawa.com/>
9. About KUKA. [Електронний ресурс]. – KUKA AG. – 2017р. – Режим доступу: <https://www.kuka.com/>
10. Market research reports – Industry analysis size & trends - Robotics. [Електронний ресурс]. – Technavio Robotics. – 2017р. – Режим доступу: <https://www.technavio.com>
11. Serdar Kucuk and Zafer Bingul (2006). Robot Kinematics: Forward and Inverse Kinematics, Industrial Robotics: Theory, Modelling and Control, Sam Cubero (Ed.), ISBN: 3-86611-285-8, InTech.
12. Теорія мехатронних систем: конспект лекцій для студентів напряму підготовки 6.050702 "Електромеханіка", спеціальності "Електромеханічні системи автоматизації та електропривод" денної форми навчання.
13. Lorenzo Sciavicco, Luigi Villani, "Robotics: Modelling, Planning and control", Springer, 2008.

14. Parnell A. Jordan “Feedback control of a three-link planar under-actuated manipulator using a “surge” velocity”, September 1993.
15. The MathWorks, Inc. “SimMechanics User’s Guide”, 2007.