

ПЕРЕЛІК ПОСИЛАНЬ

1. John J. Craig, «Introduction to robotics, Mechanics and Control, Third Edition», 2005.
2. Clavel, R., Delta, a Fast Robot with Parallel Geometry. 18 th International Symposium on Industrial Robot, pp. 91-100, April 1988.
3. YangminLi, Qingsong Xu,» Dynamic modeling and robust control of a 3 PRC translational parallel kinematic machine”, Robotics and Computer-Integrated Manufacturing journal, Science Direct, 2009.
4. André Olsson, Modeling and control of a Delta-3 robot, master thesis, Department of Automatic Control, Lund University, 2009.
5. Angelo Liadis, fuzzy logic control of a two degree of freedom parallel robot, Master thesis, Department of Electrical Engineering, Lakehead University, 2010.
6. Manuel Napoleon Cardona Gutierrez, “Kinematics Analysis of a Delta Parallel Robot”, IEEE, University of Sonsonate, Salvador, 2010.
7. Robert L. Williams II «The Delta Parallel Robot: Kinematics Solutions», Mechanical Engineering, Ohio University, October 2016.
8. Димко С. С. Конспект лекцій з дисципліни «Теорія мехатронних систем-2» - Київ, НТУУ «КПІ», 2013. – с.33.
9. Пересада С. М. «Методичні вказівки до розрахункової роботи з дисципліни «Динаміка і кінематика електромехатронних систем»» / Пересада С. М., Ковбаса С. М. // - Київ, НТУУ «КПІ», 2007. – 45с.
10. Пересада С. М. «Методичні вказівки до виконання курсової роботи «Робасне та адаптивне керування в електромеханічних системах»» / С. М. Пересада С. М., Димко С.С. // - Київ, НТУУ «КПІ», 2013. – 56с.
11. Лазарев Ю. Ф. Моделирование процессов и систем в MATLAB: Учебный курс. – СПб.: Питер; Киев: Издательская группа ВHV, 2005. – 512 с.
12. SimMechanics User's Guide. Version 2. The MathWorks, Inc., November 2002. 522 p.