

Список источников

1. Кобринский А.А. Манипуляционные системы роботов: основы устройства, элементы теории/А.А. Кобринский, А.Е. Кобринский - М.: Наука., 1985.-344 с.
2. Полякова М.А. Синтез манипулятора антропоморфной структуры по заданным свойствам рабочего пространства/М.А. Полякова, А.М. Поляков//Вестник СевГТУ. Сер. Механика, энергетика, экология. - Севастополь, 2004. - Вып.55.-С. 30-39.
3. Соболев И.М. Выбор оптимальных параметров в задачах со многими критериями/И.М. Соболев, Р.Б. Статников. - М.:Наука,1981.-110 с.
4. Gribble P.L. Compensation for interaction torques during single- and multijoint limb movement/P.L.Gribble, D.J.Ostry//Journal of neurophysiology.-November 1999.-Vol.82, No.5. - P.2310-2326.
5. Dhindra A.K. A Groebner - Sylvester hybrid method for closed - form displacement analysis of mechanisms/A.K. Dhindra, A.N. Almadi, D. Kohli//Journal of mechanical design.-December 2000.-Vol.122.-P .431-438.