

## ЛИТЕРАТУРА

- 1.Schmucker,U.; Schneider,A.; Ihme,Th.: Force control for legged robots. SYROCO '97. France, 1997.
- 2.СкляренкоДГ.; Старосгин.С.С.: Нейрорегулятор тока силового преобразователя в системе электропривода с цифровым управлением Проблемы автоматизированного электропривода. Теория и практика // Вестник НТУ "ХПИ". Специальный вытек 10. - Харьков. НТУ "ХГОГ.- 2001.- С.438-440.
- 3.Vukobratovic,M.K.; Surdilovic,D.T.: Control of robotic systems in contact tesks: an overview // Известия академии наук. Теория и системы управления - № 5 - 1997.- С.173-192.
- 4.Norgaard,M.: Neural networks for modelling and control of dynamic systems: a practitioners handbook