

ЛИТЕРАТУРА

1. Акимов Л.В., Клепиков А.В., Клепиков В.Б. Синтез системы модального управления упругим электромеханическим объектом с нагрузкой типа пара трения //Сб. Проблемы автоматизированного электропривода. Теория и практика. Харьков: Основа. 1996. С.51-58.
2. Акимов Л.В., Клепиков А.В. Синтез системы модального управления упругой ЭМС при нагрузке типа пара трения с улучшенными динамическими показателями //В сб. Автоматизированные электромеханические системы с модальными регуляторами и наблюдателями состояния. Харьков. ХГПУ. 1997. С.4-11.
3. Красовский А.А., Поспелов Г.С. Основы автоматики и технической кибернетики. М: Госэнергоиздат. 1962.600 с.
4. Волгин Л.Н. Элементы теории управляющих машин. (Метод полиномиальных уравнений в задачах синтеза систем автоматического управления с цифровыми вычислительными машинами). М.: Советское радио. 1962. 164 с.
5. Волгин Л.Н. Оптимальное дискретное управление динамическими системами. М.: Наука. 1986. 250 с.
6. Залялеев С.Р. О применении метода полиномиальных уравнений для синтеза непрерывных систем электропривода//Электротехника. 1998. №2. С.48-53.
7. Бургин Б.Ш. Быстродействие динамических электромеханических систем стабилизации скорости с ограниченным числом измеряемых координат //Электричество. 1991. №9. С.37-42.
Бургин Б.Ш. Варианты нормированного характеристического уравнения двухмассовой электромеханической системы //Электричество. 1993. №8. С.42-47.
8. Липатов А.В. О параметрах, характеризующих качество линейных систем. -Тр. МАИ. 1972. Вып.240. С.31-38.
9. Системы автоматического управления объектами с переменными параметрами //Б.Н. Петров, Н.И. Соколов, А.В. Липатов и др. М.: Машиностроение. 1986.256 с.