

Підручники

1. Slotine, J.-J.E., Li, W. Applied nonlinear control. Prentice-Hall, Inc. 1991.
(3. Fundamentals of Lyapunov Theory pp. 40-97)
2. Четаев Н.Г. Устойчивость движения. Москва : Наука. 1990.

Посібники

Стійкість положень рівноваги та стаціонарних станів механічних систем з одним та двома ступенями вільності. Київський інститут залізничного транспорту. Київ. 2000. - 45 С.

Презентації

1.Backstepping: From simple designs to take-off

Time and place: 2005-01-27, [Div. of Automatic Control](#), Linköping University
<http://research.harkegard.se/>

2.Autonomous Systems - Introduction

HARDWARE. PLAN. AUTONOMOUS SYSTEMS. INTRODUCTION. Harry G. Kwatny. Department of Mechanical Engineering & Mechanics. Drexel University.

http://www.pages.drexel.edu/~hgk22/courses/MEM380_800/MEM380-Lecture1.pdf

3.Nonlinear Control Theory

Kwatny, H. G. and Blankenship, “Nonlinear Control & Analytical. Mechanics,” Birkhauser, 2000 – Obtain update from **H. Kwatny**. Mathematica, Student Version
http://www.pages.drexel.edu/~hgk22/courses/MEM636_638/Lecture01-Intro.pdf

(<https://drexel.edu/search/?q=H.%20Kwatny>)