

Алгоритм решения обратной кинематической задачи для промышленного робота "Гранат-10"

Кукаренко Е.П.; Пашкевич А.П.; Корзун А.Н. Тезисы докладов семинара "Новые направления научных исследований в области электромеханики" 1991 / с. 63-64

Система off-line программирования робототехнического комплекса вязки жгутов, на базе робота РМ-01

Кукаренко Е.П.; Хмель Д.Е. Тезисы докладов семинара "Новые направления научных исследований в области электромеханики" 1991 / с. 76-79