

Källförteckning/referenser

Skriftliga källor:

[1]Modellbaserade reglersystem, Bengt Schmidtbauer, Studentlitteratur, Lund 1999

[2]Analog och digital reglerteknik, Bengt Schmidtbauer, Studentlitteratur, Lund 1995

[3]Analog och digital reglerteknik övningsbok, Bengt Schmidtbauer, Studentlitteratur, Lund 1995

[4]Modellbygge och simulering, L. Ljung, T. Glad, Studentlitteratur, Lund 1991

[5]Modellbygge och simulering övningsbok, L. Ljung, T. Glad, Studentlitteratur, Lund 1991

[6]Modern control engineering, Third edition, Katsuhiko Ogata, Prentice Hall, 1997

[7]Controlsystem design using Matlab, B. Shahian, M. Hassul, Prentice Hall, Englewood Cliffs New Jersey 1993

[8]Design of feedback control systems, Third edition, R.T Stefani, C.J Savant Jr, B. Shahian,G.H. Hostetter, Saunders College publishing, 1994

[9] Multivariable feedback control Analasys and design,S. Skogestad, I. Postlethwaite,John Wiley & sons, Chichester

[10]Användarhandledning för MATLAB 5, E. Pärt-Enander, A. Sjöberg, Uppsala universitet, Uppsala

Elektroniska källor:

[11] <http://WWW.me.chalmers.se/mechatronik/OverviewModbas.html>, Hans Sandholt/Mekatronik Chalmers,200-04-05

[12] <http://internt.isk.kth.se/kursinfomekatronik/pendel/differentialekvation.html>, Inverterad pendel härledning av pendelns matematiska samband, 2000-04-05

[13] <http://WWW.engin.umich.edu/group/ctm/examples/pend/invpend.html>, The University of Michigan, 2000-04-25

[14] <http://WWW.engin.umich.edu/group/ctm/examples/pend/invSS.html>, The University of Michigan, 2000-04-25

[15] <http://WWW.engin.umich.edu/group/ctm/examples/pend/.html>, The University of Michigan, 2000-04-25