



Literatur

1. Bauchau, O.A.: Flexible Multibody Dynamics (Solid Mechanics and Its Application). Springer, Dordrecht, 2011, 1. Auflage.
2. Becker, E., Bürger, W.: Kontinuumsmechanik. Eine Einführung in die Grundlagen und einfache Anwendungen, Teubner, 1975.
3. Bestle, D.: Analyse und Optimierung von Mehrkörpersystemen. Springer, Berlin, 1994.
4. Bremer, H., Pfeiffer, F.: Elastische Mehrkörpersysteme. Stuttgart, Teubner, 1992.
5. Cardona, A., Géradin, M.: Flexible Multibody Dynamics: A Finite Element Approach, John Wiley & Sons, West Sussex, 2001.
6. Cook, R.D., Malkus, D.S.: Concepts and Applications of Finite Element Analysis. John Wiley & Sons, New York, 2002.
7. Eberhard, P.; Kontaktuntersuchungen durch hybride Mehrkörpersysteme / Finite Elemente Simulationen. Aachen, Shaker, 2000.
8. Eich-Soellner, E., Führer, C.: Numerical Methods in Multibody Dynamics. Teubner, Stuttgart, 1998.
9. Gallagher, R.: Finite-Elemente-Analysis. S. 108-113, Springer, 1976.
10. Haug, E.J.: Computer Aided Kinematics and Dynamics of Mechanical Systems. Vol. I: Basic Methods. Boston, Allyn & Bacon, 1989.
11. Hughes, T.J.R., Cottrell, J.A., Bazilevs, Y.: Isogeometric Analysis: Toward Integration of CAD and FEA. Wiley, Chichester, 2009.
12. Murray, R., Li, Z., Sastry, S.: A Mathematical Introduction to Robotic Manipulation. CRC Press, 1994.
13. Schiehlen, W., Eberhard, P.: Technische Dynamik. 5. Aufl., Teubner, Wiesbaden, 2017.
14. Schiehlen, W., Ed.: Multibody Systems Handbook. Springer, Berlin, 1990.
15. Schiehlen, W., Guse, N., Seifried, R.: Multibody Dynamics in Computational Mechanics and Engineering Applications. Computer Methods in Applied Mechanics and Engineering, Vol. 195, No. 41-43, 2006, pp. 5509-5522.
16. Schwertassek, R., Wallrapp, O.: Dynamik flexibler Mehrkörpersysteme. Braunschweig, Vieweg + Teubner, 2014.



17. Seifried, R.: Dynamics of Underactuated Multibody Systems - Modeling, Control and Optimal Design, Springer, Berlin, 2013.
18. Shabana, A.A.: Computational Continuum Mechanics. Cambridge Univ. Press, Cambridge, 2012.
19. Shabana, A.A.: Dynamics of Multibody Systems. Cambridge Univ. Press, Cambridge, 2013, 4. Auflage.
20. Shabana, A.A.: Flexible Dynamics: Review of Past and Recent Developments. Multibody System Dynamics, Vol. 1, 1997, pp. 189-222.
21. Simeon, B.: Computational Flexible Multibody Dynamics: A Differential-Algebraic Approach, Springer, Berlin, 2013.
22. Spong, M.W., Hutchinson, S., Vidyasagar, M.: Robot Modeling and Control. Hoboken, Wiley, 2006.
23. Wallrapp, O.: Advanced Multibody System Dynamics. S. 445-450, Kluwer Academic Publishers, 1993.
24. Woernle, C.: Mehrkörpersysteme – Eine Einführung in die Kinematik und Dynamik von Systemen starrer Körper. Springer, 2016, 2. Auflage.
25. Wriggers, P.: Nichtlineare Finite-Elemente-Methoden. Springer, 2001.
26. Zienkiewicz, O.C., Taylor, R.L.: The Finite Element Method for Solid and Structural Mechanics. Butterworth-Heinemann, Oxford, 2014, 7. Auflage.