

- [1] ALBUS, J.S., BARBERA, A.J., FITZGERALD, M.L.: Programing a hierarchical robot control system. In:12-th ISIR, 6. Int. Conf. on Industrial Robot Technology. Paříž, 1982
- [2] ALBUS, J.S.: A New Approach to Manipulator Control: The Cerebellar Model Articulation Controller. Transactions of the ASME, september 1975
- [3] Automatisierung braucht kommunikation. Siemens-Schrittmacher in der industriellen kommunikation. Siemens Aktiengesellschaft. Bestell-Nr. A 19100 - E0 - AH14.
- [4] BECKER, H.-LEUSCH, G.: Freiprogrammierbare Steuerung für Industrieroboter. Siemens-Zeitschrift 51 (1977) H. 6, s. 463-467
- [5] BELL- KEENY - RAIFFA: Conflicting objectives in decision. J. Wiley, New York, 1977
- [6] BENEŠ, J.: Něktoré otázky syntézy kooperativního, evolučního a situačního řízení. Automatizace. SNTL, Praha, 1984, č. 8-9, str.213-216
- [7] BENEŠ, J.: Použití situačního řízení v řešení systémových úloh. Automatizace, 23, (1980), č.9
- [8] BENEŠ, J.: Řízení rozlehlých systémů. SNTL, ALFA, Praha, 1981
- [9] BLUME, Ch. - DILLMANN, R.: Struktur und Programmierung von Industrierobotern, Teil 1 und 2. VDI - Zeitschrift 122 (1980) Nr 5, s.159-165, und Nr.6, s. 231-239
- [10] BUDA, J.- KOVÁČ, J. - HAJDUK, M.: Pružné výrobné systémy, ES VŠT Košice, 1989
- [11] BUDA, J.- KOVÁČ, M.: Metodika projektovania výrobných procesov v strojárstve. ALFA, SNTL, Bratislava, 1985
- [12] BURDAKOV, S.F., DJAČENKO, V.A., TIMOFEJEV, A.N.: Projektirovanije manipuljatorov, promyšlenych robotov i robotizirovanych kompletov. Vyššaja škola, Moskva, 1986
- [13] ČAPKOVIČ, F.: Využitie kvaterniónov (H-algebry) pre zrýchlenie algoritmov transformácie priestorových súradníc. Počítačové riadenie diskretných procesov, Dom techniky ČSVTS, Bratislava, 1983
- [14] ČSN 18 6501. Priemyselné roboty. Názvy a definície. Praha, 1.7.1989
- [15] ČSN 18 6505. Priemyselné roboty. Klasifikácia, Praha, 1.7.1988
- [16] ČSN 18 6506. Priemyselné roboty. Nomenklatúra základných ukazovateľov. Praha, 1.7.1989
- [17] ČSN 18 6510. Priemyselné roboty. Prepojenia. Technické požiadavky. Praha, 1.7.1989
- [18] ČSN 18 6507. Priemyselné roboty. Rady menovitej nosnosti. Praha, 1.7.1988
- [19] ČSN 18 6511. Priemyselné roboty. Cyklické, polohové a dráhové riadiace systémy. Technické požiadavky a metódy skúšok. Praha, 1.7.1989

- [20] DIEDERICHS, A.: Gabrik mit Zukunft. Siemens Zeitschrift. 61, Jahrgang Mai/Juni, 3/1987
- [21] Dinamika upravljenija rotobami. Nauka Moskva, 1983
- [22] DRÁB, Z.: Metodologie řešení systémových úloh. Příloha časopisu Automatizace /1985. Praha, SNTL, 1985
- [23] FRANKOVIČ, B. a kol.: Riadenie skupiny robotov pri uvažovaní hierarchickej štruktúry. ÚTK-SAV, Bratislava, 1980
- [24] HAFERKORN, P.-SCHWARZ, W.: Steuerungskonzepte für Industrierobotere mrs 24/1980 H.5, s.286-288
- [25] HAFERKORN, P.-SCHWARZ, W.: Steuerungen für Industrieroboter. Feingerätetechnik 30 (1981) H.7, s.9-13
- [26] HÁZY, M.: Riadenie robotických systémov. ES VŠT Košice, 1989, 94 str.
- [27] HELM, L.: Ipari robotok. Műszaki Könyvkiadó, Budapest, 1983
- [28] HOLEČKO, P.: Príspevok ku grafickému opisu technologických systémov s robotmi (Kandidátska dizertačná práca). EF VŠT, KTK, Košice, december 1987
- [29] HOLEČKO, P.: Formalizácia procesov riadenia technologických systémov s robotmi. Písomná práca k odbornej aspirantskej skúške. EF VŠT, Košice, 1986.
- [30] CHEVASIN, K.- PRIEMER, R.: Robot activity simulative and plan testing. ISA Trans.23, 1984, č.4, s.51-54. In. Express informacija Robototechnika, 1985, č.43, s.23-28
- [31] CHI-HAUR-WU, PAUL, R.P.: Posoloed Motion Eorce Control of Robot Manipulator. IEEE Transactions on SMC, 12, č.3, 1982
- [32] CHVÁLOVÁ, J.: Kinetické a dynamické algoritmy riadenia robotov. Písomná práca ku odbornej aspirantskej skúške, Košice, 1984, 65 str.
- [33] CHVALOVSKÝ, V.: Rozhodovací tabulky. SNTL, Praha, 1984
- [34] IVACHNENKO, A.G.: Prinjatije rešenij na osnove samorganizaciji, Moskva, Sov.radio, 1976
- [35] KAVO, A.J.: TEN-HUEI GUO: Adaptive Linear Controller for Robotic Manipulators. IEEE Transaction on AC, 28, č.2, 1983
- [36] KERŠNER, J.: Rozhodovací tabulky. Český komitét pro vědecké řízení. Praha, 1972
- [37] KOVÁČ, M.-ŠIMŠÍK, D. - KOVÁČ, J.- HAJDU, V.: Overenie projektu výrobnéj linky pomocou počítača. Automatizace, č.7, Praha, SNTL, roč.27, 1984, s.188-192
- [38] KÓCZY, LOT.: On some basic theoretical problems of fuzzy mathematic s. Acta Cybernetica, Tom 3, Fasc. 3, Szeged, 1977
- [39] KUBÁTOVÁ, H.: Ověřování vlastnosti diskretných systémů pomocí analýzy. Petriho sítí. Automatizace, 1984, č.3, s.62-65
- [40] LEE C.S.G., CHUNG M.J.: An Adaptive Control Strategy for Mechanical Manipulators. IEEE Transcation on AC, 29, č.9, 1989

- [41] LUSH J.Y.S., WALKER M.W., PAUL R.C.: Resolved - Acceleration Control of Mechanical Manipulators. IEEE Transaction on AC, 25, č.3, 1980
- [42] LUSH J.Y.S.: Conventional Controller Design for Industrial, Robots - A Tutorial. IEEE Transactions on SMC, 13, č.3, 1983
- [43] LUSH J.Y.S., FISHER W.D., PAUL R.P.C.: Joint Torque Control gy a Direct Feedback for Industrial Robots. IEEE Transactions on AC, 28, č.2, 1983
- [44] MADARÁSZ, L.: Základné princípy situačného riadenia a formalizácie rozhodovacích procesov pri riadení zložitých hierarchických systémov. (Kandidátska dizertačná práca) EF VŠT, Košice, 1982
- [45] MADARÁSZ, L.: Riadenie organizačných systémov. ALFA, Bratislava, 1985
- [46] Manipulačný stavebnicový systém M63. Dom techniky ČSVTS, Košice, VUKOV Prešov, 1983
- [47] MASON M.T.: Compliance and Force Control for Computer Controlled Manipulators. IEEE Transactions on SMC, 11, č.6, 1981
- [48] Mobilný robotický systém (projektovanie). ČSVTS pri ZTS EVU Nová Dubnica, Nová Dubnica, jún 1987, 97 str.
- [49] MSR (Messen - steuern - regula). VEB Verlag Technik, Berlin, Helt 9-12, September-Dezember, 1982
- [50] MURATA, T., KOMODA, N., MATSUMOTO? K., HARUNA, K.: A. Petri Nel - Based Controller Flexible and Maintainable Sequence Control and its Applications in Eactory Automation. IEEE Toans. on IE, 33, 1986, č.1, s.1-8
- [51] NATSCHEN, G.: Steuerungsstrukturen adaptiver Roboter. Vortrag auf der Internationalen Konferenz (RGW). Probleme der Steuerung von Industrien - robotern. Varna/VR Bulgarien, 26, bis 31. October 1981
- [52] NOVÁK., ČERNÝ, M., NEKOLA, J.: Fuzzy množiny - perspektívy, problémy a aplikace. Pokroky matematiky, fyziky, astronómie: Roč. XXIX., č.3, 1984, s.126-137
- [53] OCHICIMSKIJ, D., PLATONOV, A., SMOLJANOV J., GRIMAJLO S., KAMININ, S., KRIBUŠEV E.: Study of the multioperational essembly by using an experimental robotic system. Computer and Artificial inteligenca, 3, č.2, 1984
- [54] PAVELKA, K.: Rozhodovací proces v řízení. Praha, Svoboda, 1977
- [55] POPOV, E.P. a kol.: Sistemy očnovstolenija i adaptivnyje promyšlennyje roboty. Mašinostrojenie, Moskva, 1985
- [56] POSPELOV, D.A.: Situacionnoje upravlenije. Teorija i praktika. Moskva, Nauka, 1986
- [57] POSPELOV, D.A.: Sistemy iskusstuennovo intelekta. Problemy upravlenija a teorija informacii. 9(1980), No.1, s.3-18
- [58] PETERSON, J.L.: Teorija setej Petri i modelirovanije sitem. Miv, Moskva, 1984
- [59] SANDNER, W.: Steuerungen für Industrieroboter-Möglichkeiten zur Systematisierung nach Steuerungsart und Programmierverfahren. Maschinenbautechnik 29 (1980) H.7, s.301-305

- [60] SARNOVSKÝ, J., BIZÍK, J., MADARÁSZ, L., CSONTÓ, J.: Riadenie zložitých systémov. SNTL, ALFA, Bratislava, 1990 (v tlači)
- [61] SCHRAFT, R.D., SCHIELE, G.: Industrieroboter zum Lackieren. I-Lack 50 (1982) H.2., s.65-73
- [62] SPAL, J., MADARÁSZ, L.: Problems of Classification in Diagnostics and Control of Complex Systems. IX. TRIENNIAL WORLD CONGRESS. IFAC, Budapešt, vol. X. Colloquia 14.1, 11.1, July 2-6, 1984, pp. 249-254
- [63] SPUR, G., AUER, B.H., SINNING, H.: Industrieroboter - Steuerung. Programmierung und Daten von flexiblen Handhabungseinrichtungen. München/Wien: Carl Hanser Verlag, 1979
- [64] STUTE, G.: Steuerungstechnik. West Berlin/Heidelberg/New York: Springer - Verlag, 1981
- [65] SWVACZINA, K.: Industrieroboter Elektronik (1981) H.24, s.78-84
- [66] TAČ, A.A., JUDICKIJ, S.A.: Ierarchija i parallelizm v setijach Petri II. Složnyje avtomativnyje seti Petri s parallelizmom. Avtomatika i Telemechanika, 1982, č.9, s.83-88
- [67] TAČ, A.A., JUDICKIJ, S.A.: Ierarchija i parallelizm v setijach Petri I. Složnyje seti Petri. Avtomatika i Telemechanika, 1982, č.7, s.113-122
- [68] TAYLOR, R.H.: Planning and Executions of Streight Line Manipulator Trajectories. IBM Journal of Research and Development, 23, 1979
- [69] VOLMER, J.: Industrieroboter. Berlin, VEB Verlag Technik 1981
- [70] VUKOBRATOVIČ M., STOKIČ, D., GLUHAJIČ, N., HRISTIČ, D.: Dinamičko upravljanje manipulatorima. Avtomatika, č.1-2, 1977
- [71] VUKOBRATOVIČ, M., KIRČANSKI M.: One Method for Simplifeid Manipulator Model Construction and Its Application in Quazioptimal Trajectory Synthesis. Mechanism and Machine Teory, 17, č.6, 1982
- [72] Vzorový závod na výrobu elektromotorov. Automatizace, SNTL, Praha, 33. roč.(1990), č.4, str.120
- [73] WHITNEY, D.E.: The Mathematics of Coordinated Control of Prosthetic Arms and Manipulator. Translactions of the ASME, Journal of DSMC, 1972
- [74] ZADEH, L.A.: Outline of a New Approach to the Analysis of Complex Systems and Decision Processes. IEEE Trans. Syst. Man. Cybern., 1 (1979), 28
- [75] ZABEH, L.A.: Fuzzy Sets. Inf. Control 8 (1965), 338.