

DOPORUČENÁ LITERATURA

- [1] BELJANIN, P.N.: Průmyslové roboty. MIR, Moskva, 1978
- [2] BRENÍK, P. - PÍČ, J.: Obráběcí stroje - konstrukce a výpočty. SNTL, Praha, 1982
- [3] BUDA, J. - KOVÁČ, M.: Priemyselné roboty. ALFA Bratislava, 1976
- [4] ČOP, V. - BUDA, J. - KOZYREV, J.G.: Automatizácia technologických procesov priemyselnými robotmi a manipulátormi. ALFA, Bratislava, 1985
- [5] HAMBÁLEK, J. - KOPECKÝ, P. - MATIČKA, R. - TALÁCKO, J.: Konstrukce a aplikace manipulátorů a průmyslových robotů. DT ČVTS České Budějovice, 1977
- [6] HAVEL, D.: Optimalizace konstrukce orientačních mechanismů PRAm s 2° volností složených z rotačních kinematických dvojic. SVOČ VŠB Ostrava, FSE, Ostrava, 1989
- [7] HAVEL, I.M.: Robotika. SNTL, Praha, 1980
- [8] HLINKA, B.: Roboty dnes a zítra. Práce, Praha, 1977
- [9] CHVÁLA, B. - NEDBAL, J. - DUNAY, G.: Automatizace. SNTL, Praha, 1989
- [10] CHVÁLA, B. - MATIČKA, R. - TALÁCKO, J.: Průmyslové roboty a manipulátory. SNTL, Praha, 1990
- [11] KATÓ, I.: DEVELOPMENT OF WASEDA ROBOT. The study of Biomechanisms at Kato Laboratory. University of Waseda, Tokyo, 3.vydání, 1991
- [12] Kol.: Manipulátory a roboty pro NC stroje. TST INPRO Praha, 1979
- [13] KOLÍBAL, Z.: Kinematické řetězce a konstrukce průmyslových robotů. In Robotizace výroby - Průmyslové roboty a jejich řízení. DT ČSVTS Plzeň, 1989, str. 31-39
- [14] KOLÍBAL, Z.: Rozbor koncepce a návrh řešení průmyslového robotu s krokovými motory čs. výroby. (kandidátská disertační práce), VUT Brno, 1983
- [15] KOLÍBAL, Z.: Základní vývojové směry ve stavbě průmyslových manipulátorů a robotů. Učební text PGS, VUT Brno, ZVS Brno, 1980
- [16] KOLÍBAL, Z. - HUSEK, S. - PROKOP, M. - BŘEZINA, T.: Kombinatorické algoritmy základních kinematických řetězců průmyslových robotů se dvěma a více rotačními kinematickými dvojicemi. In: Robot-86, Nové směry technického rozvoje průmyslových manipulátorů a robotů, DT ČSVTS Pardubice, 1986, str. 23-31
- [17] KOLÍBAL, Z. - PROKOP, M.: Rozbor kinematických struktur PRAm. In: Robot-84, Tendence ve výzkumu a vývoji robotů a manipulátorů. DT ČSTVS Pardubice, 1984, str. 173-182
- [18] KULDA, V.: Elektrická zařízení obráběcích strojů. SNTL, Praha
- [19] LUBOJACKÝ, O. a kol.: Základy robotiky. Skriptum VŠST Liberec, 1990
- [20] MACH, : Anthropomorfní robot s krokovými motory - polohovací ústrojí Diplomová práce VUT-FS Brno, 1983

- [21] MATIČKA, R. - TALÁČKO, J.: Mechanizmy manipulátorů a průmyslových robotů. SNTL, Praha, 1980
- [22] MATIČKA, R. - TALÁČKO, J.: Mechanizmy manipulátorů a průmyslových robotů. SNTL, Praha, 1991
- [23] MATIČKA, R. - TALÁČKO, J.: Manipulátory, průmyslové roboty. Skriptum ČVUT Praha, 1977
- [24] MÜLLER, S. - SCHWEIZER, M.: Robottechnik. IFF-IPA, Stuttgart, 1987
- [25] NĚMEJC, J.: Průmyslové roboty a robotizace strojírenské výroby. Skriptum VŠSE Plzeň, 1990
- [26] PROKOP, M. - KOLOUCH, J. - PŘIKRYL, H.: Převodovka s vysokým převodovým poměrem. Čs.patent 1984
- [27] PTÁČEK, V.: Rozvoj průmyslových robotů I-II, SIVO 1417, Praha, 1975
- [28] ŠTEFANÁK, P.: Konštrukcia priemyselných robotov a manipulátorov. Skriptum VŠT Košice, Alfa Bratislava, 1985
- [29] ŠTEFANÁK, P. - MIČKO, M.: Pohony a prevody robotov. Skriptum VŠT Košice, ALFA Bratislava, 1984
- [30] TALÁČKO, J.: Nové aspekty při konstruování průmyslových robotů. In: Výroba PrAM v ČZM Strakonice, ČSVTS ČZM Strakonice, 1986, str. 83 - 91
- [31] TOLNAY, M.: Priemyselné roboty a mapulátory. Skriptum SVŠT Bratislava, 1987
- [32] VOLMER, J. a kol. Industrieroboter. Entwicklung, VEB Verlagstechnik, Berlin 1983
- [33] VOLMER, J. a kol.: Industrieroboter. VEB Verlagstechnik, Berlin, 1981
- [34] WAAS, V.: Anthropomorfní robot s krokovými motory - orientační ústrojí. Diplomová práce VUT-FS Brno, 1983