

---

# LITERATURA

---

- [1] Aggarwal, J.K.: Computer Methods in Image Analysis. IEEE Press, N.Y. 1977
- [2] Balátě, J.: Technická kybernetika. SNTL - VUT, FS, Praha 1982
- [3] Batchelor, B.G. a kol.: Automated Visual Inspection. IFS Ltd, UK, Bedford 1985
- [4] Coiffet, P.: Les robots. Tome 2 - Interaction avec l'Environnement. Hermes Publishing, Paris 1981
- [5] Faure, A.: Perception et reconnaissance des formes. Edi- tests, Paris 1985
- [6] Fojt, J.: Aktivní adaptivní zápěstí průmyslového robotu. Dipl. práce, FS VUT, KVSaPR, Brno 1991
- [7] Giralt, G.: Mobile Robots. In.: Robotics and AI edited by. Brady, M., Springer - Verlag, Berlin 1984
- [8] Haralick, R.M. a kol.: Textural features for image classification. IEEE Trans. Syst. Man, Cybern. SMC - 3, 1973
- [9] Havel, I.: Robotika - Úvod do teorie kognitivních robotů. SNTL - TKI, Praha 1980
- [10] Hinkel, R. a kol.: MOBOT-III, An Autonomous Mobile Robot for Indoor Applications. In.: Proceedings ISIR 88, 19th International Symposium and Exposition on Robots, Sydney Australia 1988
- [11] Hunter, J., J. a kol.: On - line control of the arc welding process. In: Developments in mechanized, automated and robotic welding, London 1981
- [12] Chvála, B., Matička, R., Talácko, J.: Průmyslové roboty a manipulátory, SNTL, Praha 1990
- [13] Chvála, B., Nedbal, J., Dunay, G.: Automatizace. SNTL, Praha 1989
- [14] Isii, T. a kol.: Mechatronika. Mir, Moskva 1988
- [15] Jaroslavskij, L., Bajla, I.: Metódy a systémy číslicového spracovania obrazov. Alfa, Bratislava 1989
- [16] Klimek, R.: Adaptivní zápěstí a chapadlo APR 20. Dipl. práce, FS VUT, KVSaPR, Brno 1991
- [17] Kotek, Z. a kol.: Adaptivní a učící se systémy. SNTL - TKI, Praha 1980
- [18] Mráz, T.: Metody a prostředky řečového signálu pro zpracování v reálném čase. VŠSE v Plzni, KDP, Plzeň 1990
- [19] Müller, T.: Automated Guided Vehicles. Springer - Verlag IFS, Berlin 1983
- [20] Popov, E.P., Ključeva, V., V.: Systémy očuvstvenija i adaptivnye promyšlennye roboty. Mašinostroenie, Moskva 1985
- [21] Potapova, R.K.: Ročevoe upravlenie robotov. Radio i svjaz, Moskva 1989
- [22] Pratt, W.K.: Digital Image Processing. J. Wiley - Interscience Publication, New York 1978
- [23] Ránky, P.G., Ho, C.Y.: Robot Modelling. Control and Applications with Software. IFS - Springer Verlag, New York 1985
- [24] Rich, E.: Artificial Intelligence. McGraw/Hill, New York 1983
- [25] Sedláček, V.: Umělá inteligence I. Úvod, metody řešení úloh, rezoluční metoda. SPN, Praha 1983
- [26] Sgall, P. a kol.: Učíme stroje česky. Panorama, Praha 1982
- [27] Shapiro, S.C.: Encyclopedia of Artificial Intelligence. Vol.2. J.Wiley & Sons, New York 1987
- [28] Schwarz, W. a kol.: Industrieroboter - steuerungen. VEB Verlag, Berlin 1985
- [29] Staugaard, A.: Robots and AI. Prentice Hall Intern. London 1987
- [30] Šolc, F., Malec, Z.: Robotické systémy. Skriptum VUT, SNTL 1984
- [31] Timofeev, A.V., Ehrenberger, Z.: Sredstva adaptacii robotov. Mašinostroenie, Sankt Petěrburg 1992
- [32] Vavřín, P., Zelina, F.: Automatické řízení počítačem. SNTL, Praha 1982
- [33] Volmer, J. a kol.: Industrieroboter. VEB Verlag Technik, Berlin 1981
- [34] Volmer, J. a kol.: Industrieroboter Entwicklung. VEB Verlag Technik, Berlin 1983
- [35] Wiener, N.: Kybernetika a společnost. ČSAV, Praha 1963

- [36] Winogradov, T.: Understanding Natural Language. Edinburgh University Press, Edinburgh 1972
- [37] Winston, P.H.: Artificial Intelligence. Addison-Wesley, Massachusetts 1977 (Rus. překlad - Iskustvennyj intellekt. Mir, Moskva 1980)
- [38] Wolfe, W.J. a kol.: Mobile Robots. Proceedings of SPIE. Vol.727. Massachusetts, USA 1986
- [39] Wong, A., Pugh, A.: Machine Intelligence and Knowledge Engineering for Robotic Applications. NATO ASI Series F, Springer Verlag, Berlin 1987
- [40] Zbořil, F., Hanáček, P.: Umělá inteligence. VUT Brno 1991
- [41] Zehnula, K.: Čidla robotů. SNTL, Praha 1991

