

## Použitá a doporučená literatura

- 1 Cvekl, Z. - Janovský, L.      Teorie dopravních a manipulačních  
Podivínský, V. - Talácko, J.:      zařízení, Praha, ČVUT, 1984
- 2 Hesse, S. - Mittag, G.:      Handhabetechnik, Berlin, VEB Verlag  
Technik, 1989
- 3 Chvála, B. - Nedbal, J.:      Mechanizace a automatizace výrobních  
strojů, Praha, ČVUT, 1984
- 4 Kief, H.B.:      NC - CNC Handbuch 88, Michelstadt,  
NC - Handbuch Verlag, 1988
- 5 Matička, R. - Talácko, J.:      Mechanismy manipulátorů a průmyslových  
robotů, Praha, SNTL, 1991
- 6 Talácko, J.:      Příspěvek ke klasifikaci výkonných orgánů  
průmyslových robotů. In: Sborník  
konference Aplikovaná robotika, K. Vary,  
1977
- 7 Talácko, J.:      Matematicko - logické modelování, Praha,  
ČVUT, 1986
- 8 Talácko, J. - Matička, R.:      Průmyslové manipulátory a roboty, Praha,  
Oborový institut TST, 1986
- 9 Talácko, J. - Matička, R.:      Jednoučelové manipulátory, Praha, ČSVTS,  
1979
- 10 Talácko, J.:      Automatizace výroby s průmyslovými  
manipulátory a robory, Praha, TES - IHTS,  
1987
- 11 Talácko, J.:      Tekutinové řídicí systémy, Praha, ČVUT,  
1986
- 12 Talácko, J.:      Úchopné hlavice průmyslových manipulátorů  
a robotů, Praha, SNTL, 1989
- 13 Vytlačil, M. - Veverka, J.:      Technologie automatizovaných výrob,  
Liberec, VŠST, 1990