

SEZNAM LITERATURY

- /1/ Brousil, J., Tepřík, O. : Vybrané statě z mechaniky výrobních strojů, ČVUT v Praze, 1970
- /2/ Buda, J., Kováč, M. : Hlavné úlohy metodologie tvorby technologických procesov, VZ VŠT Košice, 1972
- /3/ Buda, J. : Prognózy a vývojové tendencie uplatnenia priemyselných robotov pri stavbe automatických systémov, In: Sborník konference Aplikovaná robotika, České Budějovice
- /4/ Buda, J. : Všeobecné problémy robotizácie výroby, In: Sborník prednášok Racionalizácia medzioperačnej a operačnej manipulácie na báze automatických manipulátorov a robotov, Košice, 1975
- /5/ Buda, J., Šebo, D., Kiss, I. : Metodika nasadzovania priemyselných robotov, In: Sborník přednášek, Košice, 1975
- /6/ Čapoun, J., Pavelka, J., Ryant, J. : Elektrické regulační pohony a tyristory, Praha, SNTL, 1981
- /7/ Černý, M., Glüchaufová : Vícekriteriální vyhodnocování v praxi. Praha, SNTL, 1982
- /8/ Černý, M., Kreysa, K., Šubrt, J. : Číslicová regulace elektrických pohonů, Praha, SNTL, 1984
- /9/ Čilikin, M.G., Ključev, V.I., Sandler, A.S. : Teoriya automatizirovannogo elektroprivoda, Energia, Moskva, 1979
- /10/ Čop, V., Buda, J., Kozyrjev, J.G. : Automatizácia výrobných procesov s priemyselnými robotmi, Praha, ALFA, 1985
- /11/ Čop, V. : Príspevok k zvyšovaniu akosti a stupňa automatizácie robotizovaných technologických komplexov, doktorská disertační práce, Prešov, 1985
- /12/ Ehrenberger, Z., Kolíbal, Z. : Průmyslové roboty, VUT Brno, 1993
- /13/ Hambálek, J., Kopecký, R., Matička, R., Talácko, J. : Konstrukce a aplikace manipulátorů a průmyslových robotů, Dům techniky České Budějovice, 1979
- /14/ Hesse, G. : Schweissroboter aus dem Baukasten, Technische Gemeinschaft, 1981
- /15/ Chvála, B., Nedbal, J., Dunay : Automatizace, Praha, SNTL, 1986
- /16/ Chvála, B., Matička, R., Talácko, J. : Průmyslové roboty a manipulátory, ČVUT v Praze, 1983
- /17/ Chvála, B., Matička, R., Talácko, J. : Průmyslové roboty a manipulátory, skriptum ČVUT v Praze, 1987
- /18/ Chudík, O., Dayčová, M. : Ekonomická efektivnost aplikací s PRAM, SK VTIR, 1985
- /19/ Innocenti, Parenti Catelli : Direct kinematics in analytical form of a general geometry 5-4 fully parallel manipulator, Computational kinematics, Kluwer, Holandsko, 1993
- /20/ Janjua, M.S. : Industrial robots survey, System international, PIC, únor, 1982
- /21/ Jurevič, E.I. : Ustrojstvo promyšlenných robotov, Mašinostrojenije, Leningrad, 1980
- /22/ Kalaš, V. a kol. : Technická kybernetika elektrických pohonov, Bratislava, ALFA, 1986
- /23/ Kalaš, V. a kol. : Nelineárne a číslicové servosystémy, Bratislava, ALFA, 1986
- /24/ Kováč, M. : Priemyselné roboty v pružných výrobných systémoch pre obrábanie, In: Sborník konference, Košice, 1975

- /25/ Kováč, M., Lubiščák, J. : Navrhovanie pracovísk pre priemyselné roboty
In: Výběr prací katedry výrobních procesů a systémů VŠT Košice, 1975
- /26/ Kováč, M. : Analýza štruktúrálnych väzieb vo výrobných systémoch s priemyselným robotom, Sborník prednášiek konferencie Technologické procesy ve strojárstve, ich identifikácia a automatizácia, Vysoké Tatry, 1975
- /27/ Kručko, P.D., Popov, J.P. : Kinematičeskije algoritmy upravlenija dviženijem manipulacionnyh robotov, Techničeskaja kibernetika, 4, 1979
- /28/ Kubík, S., Kotek, Z., Šalamon, M. : Teorie regulace II, SNTL, Praha, 1969
- /29/ Kubík, S., Kotek, Z., Šalamon, M. : Teorie regulace I, SNTL, Praha, 1968
- /30/ Kule, L. a kol. : Technika elektrických pohonů, Praha, SNTL, 1983
- /31/ Kulešov, V.S., Lakota, N.A. : Dinamiks sistem upravlenija manipuljatormi, Energija, Moskva, 1971
- /32/ Lazard : On the representation of rigid body motions and its application to generalized platform manipulators, Computational kinematics, Kluwer, Holandsko, 1993
- /33/ Leistner, F., Lörsch, G. : Getriebtechnik - Umlaufträdergetrieb, VEB Verlag Technik, Berlin, 1978
- /34/ Leonhard, W. : Control of Electrical Drives, Springer - Verlag Berlin, Heidelberg, 1985
- /35/ Matička, R., Talácko, J. : Manipulátory a průmyslové roboty, skriptum ČVUT v Praze, 1974
- /36/ Matička, R., Talácko, J. : Mechanismy manipulátorů a průmyslových robotů, Praha, SNTL, 1980
- /37/ Merlet : Les Robots paralleles, Hermes, Paris, 1990
- /38/ Paul, R. : Modelirovanije, planirovanije trajektorij i upravlenije dviženijem robota-manipulatora, Nauka, Moskva, 1976
- /39/ Paul, R. : Modelling, Trajectory Calculation and Servoing of a Computer Controlled Arm, Stanford Artificial Intelligence Lab., Memo., AIM-177, November, 1972
- /40/ Paul, R. : Trajectory Control of a Computer Arm, Proceeding of 2nd International Joint Conference on Artificial Intelligence, London, September, 1971
- /41/ Popov, J.P., Vereščgin, A.F., Zankevič, S.L. : Manipuljacionnyje roboty, Dynamika i algoritmy, Nauka, Moskva, 1978
- /42/ Prokeš, J., Vostrovský, J. : Hydraulické a pneumatické mechanismy, SNTL Praha, ALFA Bratislava, 1988
- /43/ Talácko, J. : Příspěvek ke klasifikaci výkonných orgánů průmyslových robotů, Sborník konference Aplikovaná robotika, Karlovy Vary, 1977
- /44/ Talácko, J. : Komplexní automatizace, Svět hospodářství, č.155, 1985
- /45/ Talácko, J. : Nové směry ve vývoji robotů a periférií, Sborník semináře Automatizace a robotizace, Pardubice, 1986
- /46/ Talácko, J. : Manipulatoren und Roboter in der Industrienproduktion der CSSR, KDT, Berlin, 1986
- /47/ Talácko, J. : Automatizace výroby s průmyslovými manipulátory a roboty, TES, Praha, 1987
- /48/ Talácko, J., Matička, R. : Jednoúčelové manipulátory, ČSVTS, Praha, 1979
- /49/ Talácko, J. : Paralelní pohybové vazby v konstrukci manipulačních zařízení, mezinárodní konference MATAR 92, Praha, 1992
- /50/ Talácko, J. : Vývoj manipulátorů a robotů a jeho prognóza, 8. kongres ROBOT 92, Brno, 1992

- /51/ Talácko, J. : Využití logických modelů při výchově konstruktérů, mezinárodní seminář Vzdělávání konstruktérů, WDK, Plzeň, 1992
- /52/ Talácko, J. : Peripherieenrichtungen für nicht konventionelle Strukturen von Produktionsmaschinen, 15. Gemeinsames Werkzeugmaschinenseminar, TU Dresden, 1992
- /53/ Talácko, J. : Automatische Manipulationskopplung zwischen einer Presse und einem Schweissarbeitsplatz, 16. Gemeinsames Werkzeugmaschinenseminar, TU Dresden, 1993
- /54/ Talácko, J. : Strukturanalyse von Konstruktionselementen, 9th International Conference on Engineering Design, Hague, 1993
- /55/ Talácko, J. : Die Beziehung zwischen der Informationsübertragung und der Werkzeugmaschinenkonstruktion. Konferenz ICED 94, Wrocław, 1994
- /56/ Talácko, J. : Perspektive der Entwicklung von kinematischen Manipulatoren-Strukturen, 17. Gemeinsames Werkzeugmaschinenseminar, TU Wrocław, 1994
- /57/ Talácko, J. : Automatizace a její vztah k technologii svařování, mezinárodní svářečský kongres WELGING 94, ČSS Praha, Brno, 1994
- /58/ Timofejev, A.W. : Roboty i iskustvennyj intellekt, Nauka, Moskva, 1978
- /59/ Spur, G. : Industrieroboter, Hanser Verlag, München, 1979
- /60/ Vašek, J. : Dynamika průmyslových robotů, VÚSTE, VZ Praha, 1979
- /61/ Vavřín, P. a kol. : Automatizační technika, Praha, SNTL, 1983
- /62/ Volmer : Industrieroboter, Verlag Technik, 1984
- /63/ Volmer, J., Jacobi, P., Hähnel, K. : Fügemechanismen mit nachgiebigen Gliedern für Montage, Industrieroboter, Maschinenbautechnik 29, 1980
- /64/ Volmer, J., Brock., Schiemenn, P. : Berechnungsunterlagen zur Auslegung von Manipulatoren, Feingerätetechnik 30, 1981
- /65/ Vukobratovič, M., Podkonjak, V. : Dynamics of manipulation robots, Springer, Berlin, 1982
- /66/ Warnecke, H.J. : Industrie Roboter, Krauskopf-Verlag, Mainz, 1978
- /67/ Warnecke, H.J., Schraft, R.D. : Industrie-roboter, Springer Verlag, Berlin, 1990
- /68/ Weisser, W. : Gestaltung von flexiblen Greiferwirkstellen, Zwf 75, 1980
- /69/ Zanganeh, Angeles : The semigraphical method for the direct kinematics of general platform-type parallel-manipulators, Computational kinematics, Kluwer, Holandsko, 1993
- /70/ Kolektiv : Hydraulické mechanismy - základní kurs, Dům techniky ČSVTS, Ostrava, 1984
- /71/ Kotek, Z., Kubík, S., Razím, M. : Nelineární dynamické systémy, Praha, SNTL, 1973
- /72/ Kolektiv : Řízení hydraulických mechanismů, Dům techniky ČSVTS, Ostrava, 1983

Výzkumné zprávy katedry strojů a zařízení pro strojírenskou výrobu, ČVUT v Praze, fakulta strojní 1975 - 1994

Firemní literatura : UNIMATE, KAWASAKI, KAUFELD, BOSCH, MANTA, TRALLFA, ASEA, KUKA, FESTO, MARTONAIR, FELSS, CIMCORP