

10. Seznam literatury

1. *Doc.Ing. Ondráček Emanuel, Csc. - Doc.Ing. Janíček Přemysl, Csc.:* **Výpočtové modely v technické praxi**, Praha, SNTL 1990.
2. *Prof. Janíček Přemysl :* **Přednášky TECHNICKÝ EXPERIMENT**, VUT FS, Brno.
3. *Ludvík Souček :* **Tušení stínu**, Československý spisovatel Praha, Naše Vojsko 1979.
4. *Borenstein J. - Feng L. :* **A Benchmark Test for Measuring Odometry Errors in Mobile Robots**, Proceeding of the SPIE Conf. On Mobile Robots, p. 12, Philadelphia 1995.
5. *Hájek V. :* **Experimentální metoda a ověřování napjatostí konstrukcí**, Praha, ČVUT 1980.
6. *Beňa J. - Kossaczky E. :* **Základy teorie modelování**. Bratislava, Veda 1981.
7. *Prof.Ing. Ehrenberger Zdeněk, DrSc. - Doc.Ing. Kolíbal Zdeněk, CSc.:* **Průmyslové roboty III - Robotické systémy vyšších generací**, Brno, VUT FS, Brno 1993.
8. *Ing.Martin Vitů:* **Analýza chyb vnitřní navigace autonomních lokomočních robotů**, [Diplomová práce], VUT FS, Brno 1997.
9. *Ing. Radek Knoflíček:* **Metodika návrhu mechanické části mobilních robotických systémů**, [Disertační práce], VUT FS, Brno 1996
10. *Havel M.I. :* **Robotika. Úvod do teorie kognitivních robotů**, SNTL, Praha 1980.
11. *RNDr. Vladimír Opluštil:* **Analýza multi-senzorických subsoustav pro autonomní mobilní roboty**. [Teze disertační práce k rigorózní zkoušce], VUT FS, Brno 1997.
12. *Šimeček Karel:* **Problematika lokomočních robotů**, [Diplomová práce], VUT FS, Brno 1994.
13. *Kolektiv:* **Aplikovaná matematika I, II**, SNTL, Praha 1978.
14. *Ing. Radek Král:* **Analýza současného stavu v oblasti neuronových sítí a jejich využití v mobilních robotech**, [Disertační práce], VUT FS, Brno 1998.
15. *Michele Aicardi, Giuseppe Casalino, Antonio Bicchi, Aldo Balestrino:* **Closed Loop Steering of Unicycle-like Vehicles via Lyapunov Techniques**, IEEE Robotics & Automation Magazine, pp. 27-35, March 1995.
16. *Chia-Pin Wu, Tsu-Tian Lee, Chau-Ren Tsai:* **Obstacle avoidance motion planning for mobile robots in a dynamic environment with moving obstacles**, ROBOTICA 1997, Volume 15, pp. 493-510.
17. *V.J.Lumelsky, A.A. Stepanov:* **Dynamic Path Planning for a Mobile Robot Automation with Limited Information**, IEEE Trans. On Automatic Control 31, No. 11, pp. 1058-1063, 1986.

18. *D.P. Miller: Planning and Problem Solving*, In: *Tutorials on Autonomous Mobile Robots*, 1989 Int. Conf. on Robotics and Automation, Scottsdale, Arizona, pp. 1-12, May 14-19 1989.
19. *H.P. Huang, P.C. Lee: Real-time Algorithm for Obstacle Avoidance of Autonomous Mobile Robots*, *Robotica* 10, Part 3, pp. 217-227, 1992.
20. *Singule Vladislav: Structure of electrical, sensor, control and navigation systems of autonomous omnidirectional mobile robot*, *Mechatronics and Robotics* 99, pp. 149-154, Brno 1999.
21. *Ošmera Pavel: Used sample NO. CZ7671 U1, The Vehicle with three omnidirectional wheels*, 1998.
22. *P. Bolzern, R. De Santis, A. Locatelli, S. Togno: Dynamic model of two-trailer articulated vehicle subject to non-holonomic constraints*, *Robotica* 1996, pp. 445-450, Cambridge university press, 1996.
23. *Steinwender Dieter, Frieel Frederick A.: Šachy na PC*, UNIS Edition, Brno 1997.