

SEZNAM LITERATURY

Literatura ke studiu kinematiky a robotiky je velice rozsáhlá a nebylo by účelné uvádět rozsáhlý seznam publikací, které se k těmto tématům vztahují. Kniha je koncipována tak, aby pokud možno obsahovala všechno, co je k jejímu studiu potřebné, studium další literatury považujeme za nutné pouze pro doplnění probírané látky. Z tohoto důvodu uvedeme pouze základní monografie, ve kterých čtenář najde další informace, včetně rozsáhlých seznamů literatury.

- [1] Angeles J.: Fundamentals of Robotic Mechanical Systems. N.Y., Springer, 1997.
- [2] Blaschke, W.: Kinematik und Quaternionen. Berlin, Deutsche Verl. der Wiss. 1960
- [3] Bottema O., Roth B.: Theoretical Kinematics. N.Y., Dover Publ., 1990.
- [4] Craig J.J: Introduction to Robotics. Addison-Wesley, 1986.
- [5] Duffy J.: Analysis of Mechanisms and Robot Manipulators. Edward Arnold, 1980.
- [6] Hahn H.G.: Technische Mechanik. Hanser 1990.
- [7] Denavit, J., Hartenberg, R.S.: Kinematic Synthesis of Linkages, N.Y., McGraw-Hill 1964.
- [8] Husty M., Karger A., Sachs H., Steinhilper W.: Kinematik und Robotik. Berlin, Springer, 1997.
- [9] Karger A, Novák J.: Prostorová kinematika a Lieovy grupy. Praha, SNTL 1978.
- [10] Karger A, Novák J.: Space kinematics and Lie groups. N.Y., Gordon and Breach, 1978.
- [11] Kováč, J.: Teoretická kinematika. Bratislava, SVTL 1955.
- [12] Müller H.R.: Sphärische Kinematik. Berlin, Deutsche Verl. der Wiss. 1962
- [13] Ranky P.G., Ho C.Y.: Robot Modelling. N.Y., Springer, 1985.
- [14] Selig J.M.: Geometrical Methods in Robotics. Berlin, Springer, 1996.