

Literatúra

- [1] Artobolevskij, I.I.: Teorija mehanizmov i mašin. Moskva, Nauka 1975.
- [2] Beyer, R.: Technische kinematik. Leipzig, Verlag von J.A. Barth 1931.
- [3] Brát, V.: Maticové metódy v analýze a syntéze prostoro-
vých vázaných mechanických systémů. Praha,
Academia 1981.
- [4] Brát, V.: Příručka kinematiky s příklady.
Praha, SNTL 1973.
- [5] Brujevič, J.G.: Točnost mehanizmov. Moskva, GITTL 1946.
- [6] Denavit, J. - Hartenberg, R.S.: A Kinematics Notation for Lower-Pair
Mechanisms Based on Matrices. J. of Applied
Mechanics, June 1955.
- [7] Dettman, J.W.: Matematické metody ve fyzice a technice.
Praha, Academia 1970.
- [8] Hain, K.: Applied Kinematics. New York, Mc.Graw-Hill 1967.
- [9] Charvát, J.: Teorie mechanismů. Vysoká škola strojní a tex-
tilní v Liberci, 1970.
- [10] Chironis, N.P.: Mechanisms, Linkages and Mechanical Control.
London, Mc.Graw-Hill 1965.
- [11] Karger, A. - Novák, J.: Prostorová kinematika a Lieovy grupy.
Praha, SNTL 1978.
- [12] Konstantinov, M.: Metodologie der rechenunterstützten struktursyn-
these und kinematikanalyse von mechanismen und
robotern. SEMEMATRO-82. Blagoevgrad, Bulgaria
1982.
- [13] Konstantinov, M. - Sači, B.: Modulová systematika a identifikování
struktur. II. konf. o teorii strojů a mechanis-
mů. Liberec, 1976.
- [14] Konstantinov, M. - Vrigazov, A. - Stančev, E. - Nedelčev, I.:
Teoria na mehanizmite i mašinite. Sofia,
Technika 1980.
- [15] Kováč, J.: Nulový komplex všeobecného okamžitého pohybu
tělesa. Stroj. čas. 11, 1960, č. 5.
- [16] Koževnikov, S.N. - Jesipenko, J.I. - Raskin, J.M.: Mechanizmy.
Bratislava, SNTL 1960.

- [17] Krasovskij, E.J. - Družinin, J.A. - Filatova, R.M.: Rasčet i konstruirovanije mehanizmov privoda i vyčislitel'nyh sistem. Moskva, Vysšaja škola 1983.
- [18] Kurdel, P. - Palčák, F.: Interaktívny simulačný program dynamiky PRaM. IV. konf. Dynamické a pevnostné problémy strojných konštrukcií. Pezinok, 1985.
- [19] Miller, S.: Novyje elementy v obučeníi struktury mehanizmov. SEMEMATRO-82, Blagoevgrad, Bulgaria, 1982.
- [20] Palčák, F.: Príspevok k analýze väzieb tuhého telesa. Stroj. čas. 32, 1981, č. 2.
- [21] Palčák, F.: Základy teórie presnosti mehanizmov. Celoštátna konferencia: Konštrukcia a výroba presných mehanizmov. Brno, 1984.
- [22] Paul, B.: Kinematics and Dynamics of Planar Machinery. New Jersey, Prentice-Hall, Inc. Englewood Cliffs 1979.
- [23] Paul, R.P.: Robot manipulators. Cambridge, Massachusetts and London, England, 1981.
- [24] Soni, A.H.: Mechanism Synthesis and Analysis. New York, Mc.Graw-Hill 1974.
- [25] Šrejtr, J.: Príspevek k statickému a kinematickému vyšetřování tělesa v prostoru. Praha, Strojnický zborník SNTL 1954.
- [26] Šrejtr, J.: Teorie složení mechanismů. Praha, NČSAV 1963.
- [27] Vukobratović, M. - Potkonjak, V.: Dynamics of Manipulation. Robots Theory and Application. Berlin, Heidelberg New York, Springer Verlag 1982.
- [28] Waldron, K.J.: The constraints analysis of mechanisms. J. Mechanisms. Vol. 1 pp. 101 - 114, 1966.
- [29] Zinovjev, V.A.: Kurs teorii mehanizmov i mašin. FM. Moskva, 1960.

ČSN 01 3226 Značky pro kinematická schémata

ČSN 01 1300 Zákonné měřicí jednotky

ČSN 01 1001 Matematické značky