

Literaturverzeichnis

Populärwissenschaftliche Bücher

- [ICH05] *Ichbiah, D.*: Roboter. Geschichte – Technik – Entwicklung. Knesebeck, 2005.
- [RAN98] *von Randow, G.*: Unsere nächsten Verwandten. Rowohlt-Taschenbuch Verlag, Reineck bei Hamburg. 1998

Einführung in die Robotik , Anwendungen (Kap. 1, 7)

- [BAR98] *Bartenschlager, J.; Hebel, H.; Schmidt, G.*: Handhabungstechnik mit Robotertechnik. Vieweg, 1998.
- [CRA05] *Craig, J. J.*: Introduction to Robotics. Pearson Education, 2005.
- [DIL91] *Dillmann, R.; Huck, M.*: Informationsverarbeitung in der Robotik. Springer, 1991.
- [HAU07] *Haun, M.*: Handbuch Robotik. Programmieren und Einsatz intelligenter Roboter. Springer, 2007.
- [HES06] *Hesse, S.*: Grundlagen der Handhabungstechnik. Hanser, 2006.
- [MCC89] *McCloy, D.; Harris, D. M. J.*: Robotertechnik. VCH-Verlagsgesellschaft, 1989.
- [VDI90] *VDI-Gesellschaft Produktionstechnik (Hrsg.)*: VDI-Richtlinie 2860. Montage- und Handhabungstechnik. Beuth-Verlag, 1990.
- [WAR90] *Warnecke, H.-J.; Schraft, R.*: Industrieroboter. Handbuch für Industrie und Wissenschaft. Springer, 1990.

Grundlagen der Robotermathematik (Kap. 2)

- [BRO91] *Bronstein, I.N.; Semendjajew, K. A.*: Taschenbuch der Mathematik. Teubner, 1991.

- [HOF05] *Hoffmann, A.; Marx, B.; Vogt, W.:* Mathematik für Ingenieure. Pearson Education, 2005.
- [PAP01] *Papula, L.:* Mathematik für Ingenieure und Naturwissenschaftler Bd. 1/2. Vieweg, 2001
- [PAP06] *Papula, L.:* Mathematische Formelsammlung für Ingenieure und Naturwissenschaftler. Vieweg, 2006.
- [STI04] *Stingl, P.:* Mathematik für Fachhochschulen. Hanser, 2004.
- [WES08] *Westermann, T.:* Mathematik für Ingenieure. Ein anwendungsorientiertes Lehrbuch. Springer, 2008

Programmieren mit MATLAB, Fehlerbehandlung und Optimierung (Kap. 3, 8)

- [BEU06] *Beucher, O.:* Matlab und Simulink. Grundlegende Einführung für Studenten und Ingenieure in der Praxis. Pearson Education, 2006.
- [GUP09] *Gupp, F.; Gupp, F.:* MATLAB 7 für Ingenieure: Grundlagen und Programmierbeispiele. Oldenbourg, 2009.
- [SCHRA] *Schramm, Th.:* Eine sehr kurze Einführung in Matlab. <http://www.tu-harburg.de/rzt/tuinfo/software/numsoft/matlab/kurse/einf/einf.html>
- [SCW06] *Schweizer, W.:* MATLAB kompakt. Oldenbourg, 2006.
- [STE07] *Stein, U.:* Einstieg in das Programmieren mit Matlab. Hanser, 2007.
- [WIEDL] *Wiedl, W.:* MATLAB-Einführung. <http://www.rrz.uni-hamburg.de/RRZ/W.Wiedl/Skripte/Matlab/>

Softwareentwicklung, Programmierung im Großen (Kap. 3, 6)

- [BAL01] *Balzert, H.:* Lehrbuch der Software-Technik. Bd.1. Software-Entwicklung. Spektrum Akademischer Verlag, 2001.
- [CHA97] *Chappell, D.:* ActiveX und OLE verstehen. Microsoft Press, 1997.
- [POM04] *Pomberger, G.; Pree, W.:* Software Engineering. Hanser, 2004.
- [PIE07] *Pietreck, G.; Trompeter, J.:* Modellgetriebene Softwareentwicklung. MDA und MDSD in der Praxis. Entwickler-Press, 2007.

- [SOM04] *Sommerville, I.*: Software Engineering. Addison-Wesley, 2004.
- [ZWI04] *Zwintzsch, O.*: Softwarekomponenten im Überblick. W3L, 2004.
- [SZY02] *Szyperski, C.*: Component Software – Beyond Object-Oriented Programming. Addison-Wesley, 2002.

Kinematische Struktur, Bahnsteuerung (Kap. 4, 5)

- [DEN55] *Denavit, J.; Hartenberg, R.*: A Kinematic Notation for Lower-Pair Mechanisms Based on Matrices. ASME Journal of Applied Mechanics, 22(6):215-221, 1955.
- [HUS97] *Husty, M.*: Kinematik und Robotik. Springer, 1997.
- [KAW06] *Kawamura, S.; Svinin, M.*: Advances in Robot Control. From Everyday Physics to Human-Like Movements. Springer, 2006.
- [KRE94] *Kreuzer, E.J.; Meißner, H.-G.; Lugtenburg, J.-B.; Truckenbrodt, A.*: Industrieroboter. Springer, 1994.
- [LEN06] *Lenarcic, J.; Roth, B.*: Advances in Robot Kinematics. Springer, 2006.
- [OLO89] *Olomski, J.*: Bahnplanung und Bahnführung von Industrierobotern. Vieweg, 1989.
- [PAU82] *Paul, R.P.*: Robot Manipulators. MIT Press, 1982.
- [RIE92] *Rieseler, H.*: Roboterkinematik – Grundlagen, Invertierung und symbolische Berechnung. Vieweg, 1992.:
- [SIE96] *Siegert, H.-J.; Boncione, S.*: Programmierung intelligenter Roboter. Springer, 1996.
- [SNN92] *Schwinn, W.*: Grundlagen der Roboterkinematik. Schmalbach, 1992.
- [VID06] *Vidyasagar, M.; Spong, M.W.; Hutchinson, S.*: Robot Modeling and Control. John Wiley & Sons, 2006.
- [WEB02] *Weber, W.*: Industrieroboter. Methoden der Steuerung und Regelung. Hanser, 2002.
- [WLO92] *Wloka, D.W.*: Robotersysteme Bd. 1/2/3. Springer, 1992.