
6. Bibliografia

I. Książki, czasopisma

1. Bauman A., Schmid D., Kaufmann H., Paetzold H., Zippel B., *Mechatronika*, REA, Warszawa 2002.
2. Ben-Ari M., *Understanding Programming Languages*, John Wiley & Sons, Chichester 1996.
3. Beynon-Davies P., *Inżynieria systemów informacyjnych*, WNT 1999.
4. Borys Sz., Kaczmarek W., Panasiuk J., *Środowisko programowania robotów KUKA. Sim Pro*, „Control Engineering Polska” 2016, Nr 5(121), 74–79.
5. Brumson B., *Robotic Simulation and Off-line Programming*, Robotic Industries Association 2016, www.robotics.org
6. Ceccarelli M., *Robot Manipulators*, InTech, 2008.
7. Craig J.J., *Wprowadzenie do robotyki*, WNT, Warszawa 1995.
8. In-Chul H., *Kinematic parameter calibration method for industrial robot manipulator using the relative position*, „Journal of Mechanical Science and Technology” 22 (2008), 1084–1090.
9. Kaczmarek W., *Elementy robotyki przemysłowej*, Warszawa 2008.
10. Kaczmarek W., Panasiuk J., *Aspekty projektowania i uruchamiania nowoczesnych laboratoriów robotyki*, „Mechanik” 7/2015, 556–565, pełny tekst na płycie CD oraz www.mechanik.media.pl.
11. Kaczmarek W., Panasiuk J., *Roboty w typowych procesach i aplikacjach*, „Automatyka” 6/2015, str. 26–34.
12. Kaczmarek W., Panasiuk J., *Robotyzacja procesów produkcyjnych*, WN PWN, Warszawa 2017.
13. Kaczmarek W., Panasiuk J., *Systemy bezpieczeństwa na stanowiskach zrobotyzowanych*, „Bezpieczeństwo 2015” (dodatek specjalny do czasopism: „Control Engineering” i „Inżynieria i Utrzymanie Ruchu Zakładów Przemysłowych”), 6–34.
14. Kaczmarek W., Panasiuk J., *Środowiska do programowania robotów przemysłowych w trybie offline/online*, „Control Engineering”, Dodatek specjalny, marzec/kwiecień 2015, 100–109.

15. Kaczmarek W., Panasiuk J., *Środowiska wirtualne modelowania i projektowania procesów zrobotyzowanych ROBOTECH 2017*, „Control Engineering”, wrzesień 2017.
16. Kaczmarek W., Panasiuk J., *Środowisko programowania robotów RobotStudio firmy ABB*, „Control Engineering Polska” 2016, 4(120), 59–64.
17. Kaczmarek W., Panasiuk J., Borys Sz., *Środowiska programowania robotów*, WN PWN, Warszawa 2017.
18. Kost G., Gołda G., *Programowanie robotów on-line*, WPŚ, Gliwice 2008.
19. Martin J., *Application Development Without Programmers*, Prentice-Hall, University of California 1982.
20. Mohamed H., *Robotic tooling calibration based on linear and nonlinear formulations*, Ryerson University, 2013.
21. Moorning W., Roth S., *Fundamentals of manipulator calibration*, John Wiley & Sons, 1991.
22. Morecki A., Knapczyk J., *Podstawy robotyki*, WNT, Warszawa 1993.
23. Morecki A., Knapczyk J., Kędzior K., *Teoria mechanizmów i manipulatorów*, WNT, Warszawa 2002.
24. Panasiuk J., Kaczmarek W., *Integracja systemów wizyjnych z robotami*, „Control Engineering” 4(114) lipiec/sierpień 2015, 18–23.
25. Panasiuk J., Kaczmarek W., *Środowisko programowania robotów firmy FANUC*, „Control Engineering Polska” 2016, 3(119), 87–94.
26. Panasiuk J., Kaczmarek W., *Zintegrowane systemy wizyjne na stanowiskach zrobotyzowanych*, „Control Engineering Polska” 2016, 6(122), 66–74.
27. Spong M.W., Hutchinson S., Vidyasager M., *Robot Modeling and Control*, John Wiley & Sons, 2005.
28. Wenzeng Z., *3 Points Calibration Method of Part Coordinates for Arc Welding Robot*, 2008, <https://www.researchgate.net/publication/221104984>.

II. Materiały firmowe, normy

1. ABB – Application manual Controller software IRC5 RobotWare 6.05 (Help RobotStudio), ABB 2004–2017.
2. ABB – Operating manual IRC5 with FlexPendant RobotWare 6.05 (Help RobotStudio), ABB 2004–2017.
3. ABB – Technical reference manual RAPID Instructions, Functions and Data types RobotWare 6.05 (Help RobotStudio), ABB 2014–2017.
4. ABB – Technical reference manual RAPID overview RobotWare 6.05 (Help RobotStudio), ABB 2004–2017.
5. EF-Robotertechnik GmbH – Pomoc programu COSIMIR Educational – User Guide, Dortmund, Germany 2000.
6. FANUC America Corporation. SYSTEM R-30iB and R-30iB Mate HandlingTool and MATE HandlingTool Setup and Operations Manual MAROBHT8304141E REV E. FANUC America Corporation 2016.
7. FANUC America Corporation SYSTEM R-30iB Plus HandlingTool Setup and Operations Manual. MAROUHT9102171E REV A. FANUC 2017.

8. FANUC B-83284PL_04 Robot FANUC Kontroler R-30iB/R-30iB Mate – Instrukcja operatora. FANUC 2015.
9. FANUC Robot FANUC Kontroler R-30iB Instrukcja serwisowa. FANUC 2015.
10. ISO9787 International Standard – Robots and robotic devices – Coordinate systems and motion nomenclatures. ISO 2013.
11. KUKA GripperSpotTech 4.0 for KUKA System Software 8.1, 8.2, 8.3 and 8.4 – KUKA Roboter GmbH 2017.
12. KUKA Software KR C1/KR C2/KR C3 Reference Guide. KUKA Roboter GmbH, 2003.
13. KUKA Software KR C2/KR C3 Expert Programming. KUKA Roboter GmbH 2000.
14. KUKA System Software 8.2 – Operating and Programming Instructions for System Integrators. KUKA Roboter GmbH 2012.
15. KUKA System Software 8.3 – Instrukcja obsługi i programowania użytkownika końcowego. KUKA Roboter GmbH 2016.
16. KUKA System Variables for KUKA System Software 8.1, 8.2, 8.3 and 8.4 – KUKA Roboter GmbH 2016.
17. KUKA Training Edu Pack Einsatz und Programmierung von Industrierobotern V4. KUKA Roboter GmbH 2015.
18. Mitsubishi Electric – CR750/CR751 Series Controller – Instruction Manual, Mitsubishi Electric 2012.
19. Mitsubishi Electric – MELFA, roboty przemysłowe opis instalacji, Mitsubishi Electric 2010.
20. Mitsubishi Electric – Q173D(S)CPU/Q172D(S)CPU Motion controller, Mitsubishi Electric 2017.
21. Mitsubishi Electric – TR ToolBox2 – User’s Manual, Mitsubishi Electric 2008–2016.
22. Polska Norma PN-EN ISO 8373. Roboty przemysłowe – Terminologia. Polski Komitet Normalizacyjny 2001.