

Materiały źródłowe – przykłady

Strony WWW:

- [1] ABB Robotics [2022], *IRB 14050 – jednoramienny YuMi®*,
<https://new.abb.com/products/robotics/pl/roboty-wspolpracujace/jednoramienny-yumi>,
data dostępu 05.01.2022.
- [2] The Robotics Back-End [2022], *What are Real-Time Constraints in Robotics?*,
<https://roboticsbackend.com/what-are-real-time-constraints-in-robotics>, data dostępu
05.01.2022.

Publikacje:

- [3] Alartartsev S., Stellmacher S., Ortmeier F. [2015], *Robotic Task Sequencing Problem: A Survey*, *Journal of Intelligent & Robotic Systems*, vol. 80, s. 279–298.
- [4] Pilat Z., Klimasara W., Pachuta M., Słowikowski M., Smater M. [2018], *Możliwości praktycznego wprowadzania robotów współpracujących w różnych technologiach wytwórczych realizowanych w środowisku przemysłowym*, „*Pomiary Automatyka Robotyka*”, R. 22, Nr 1/2018, s. 59–65.
- [5] Sobaszek Ł., Świć A. [2021], *Scheduling the Process of Robot Welding of Thin-Walled Steel Sheet Structures under Constraint*, „*Applied Sciences*”, vol. 11, nr 12, s. 1–13.

Książki:

- [6] Zdanowicz R. [2013], *Robotyzacja dyskretnych procesów produkcyjnych*, Wydawnictwo Politechniki Śląskiej, Gliwice.
- [7] Wilson M. [2014], *Implementation of Robot Systems: An Introduction to Robotics, Automation and Successful Systems Integration in Manufacturing*, Butterworth-Heinemann.