

## Literaturverzeichnis

- [Ame95] AMENDT, Oliver: *Neuronale Steuerung eines insektenartigen Schreitroboters*. Düsseldorf : VDI-Verlag, 1995 (Fortschritt-Berichte VDI Reihe 8 Nr. 483, Dissertation, Universität Duisburg). – ISBN 3–18–348308–4
- [AWW<sup>+</sup>00] AYERS, J. ; WITTING, J. ; WILBUR, C. ; ZAVRACKY, P. ; MCGRUER, N. ; MASSA, D.: Biomimetic Robots for Shallow Water Mine Countermeasures. In: *Proceedings of the Autonomous Vehicles in Mine Countermeasures Symposium*, 2000
- [Bak97] BAKER, Art: *The Windows NT Device Driver Book: A Guide for Programmers*. First Edition. Upper Saddle River, New Jersey : Prentice Hall, 1997. – ISBN 0–13–184474–1
- [Bäs88] BÄSSLER, Ulrich: Steuerung von Laufbewegungen. In: *Verh. Dtsch. Zool. Ges.* 81 (1988), S. 47–57
- [Ben90] BENSELER, Gustav E.: *Benselers griechisch-deutsches Wörterbuch*. 19., unveränderte Auflage. Leipzig : Verlag Enzyklopädie, 1990. – 125 S. – ISBN 3–324–00579–5
- [Ber94] BERNS, Karsten: *Steuerungsansätze auf der Basis neuronaler Netze für sechsbeinige Laufmaschinen*. Sankt Augustin : Infix, 1994 (Dissertationen zur künstlichen Intelligenz, Band 61, Universität Karlsruhe). – ISBN 3–929037–61–0
- [Ber01] BERNS, Karsten: *The Walking Machine Catalogue*. Universität Karlsruhe, [berns@fzi.de](mailto:berns@fzi.de) : [http://www.fzi.de/divisions/ipt/WMC/preface/walking\\_machines\\_katalog.html](http://www.fzi.de/divisions/ipt/WMC/preface/walking_machines_katalog.html), 10.04.2001. – 19169 Bytes
- [BFG<sup>+</sup>98] BUSCHMANN, Axel ; FRIK, Martin ; GUDDAT, Martin ; KARATAŞ, Michael ; LOSCH, Dirk C.: Modular generation and optimization of gait patterns for walking machines. In: *Autonomous Walking 98: Theory and Practical Realisation of Walking Machines* Fraunhofer IFF – Workshop, Magdeburg, Germany, 1998, S. 7–14
- [Bro72] *Brockhaus Enzyklopädie in zwanzig Bänden*. Bd. 15. 17. völlig neubearbeitete Auflage. Wiesbaden : F. A. Brockhaus, 1972. – 280 S. – ISBN 3–8023–1574–X
- [Bro91] BROOKS, Rodney A.: Intelligence Without Reason. In: MYOPOULOS, JOHN; REITER, Ray (Hrsg.): *Proceedings of the 12th International Joint Conference on Artificial Intelligence*. Sydney, Australia : Morgan Kaufmann, 1991. – ISBN 1–55860–160–0, S. 569–595

- [Bus99] BUSCHMANN, Axel: *Komponenten der globalen Bahnplanung für Schwerlasthandhabungssysteme*. Düsseldorf : VDI-Verlag, 1999 (Fortschritt-Berichte VDI Reihe 8 Nr. 785, Dissertation, Universität Duisburg)
- [CBD+95] CRUSE, H. ; BARTLING, Ch. ; DREIFERT, M. ; SCHMITZ, J. ; BRUNN, D. E. ; DEAN, J. ; KINDERMANN, T.: Walking: A Complex Behavior Controlled by Simple Networks. In: *Adaptive Behavior* 3 (1995), Nr. 4, S. 385–418
- [CKS+98] CRUSE, Holk ; KINDERMANN, Thomas ; SCHUMM, Michael ; DEAN, Jeffrey ; SCHMITZ, Josef: Walknet - a biologically inspired network to control six-legged walking. In: *Neural Networks* 11 (1998), Nr. 7-8, S. 1435–1447
- [Cru76] CRUSE, Holk: The Function of the Legs in the Free Walking Stick Insect, *Carausius Morosus*. In: *Journal of Comparative Physiology A* 112 (1976), S. 235–262
- [Cus93] CUSTER, Helen: *Inside Windows NT*. Redmond, Washington : Microsoft Press, 1993. – ISBN 1–55615–481–X
- [DGG+83] DEVJANIN, E. A. ; GURFINKEL, V. S. ; GURFINKEL, E. V. ; KARTASHEV, V. A. ; LENSKY, A. V. ; SHNEIDER, A. Y. ; SHTILMAN, L. G.: The six-legged walking robot capable of terrain adaptation. In: *Mechanism and Machine Theory* 18 (1983), Nr. 4, S. 257–260
- [FBG+00a] FRIK, Martin ; BUSCHMANN, Axel ; GUDDAT, Martin ; KARATAŞ, Michael ; LOSCH, Dirk C.: Autonomous Locomotion of Walking Machines in Rough Terrain. In: MORECKI, Adam (Hrsg.) ; BIANCHI, Giovanni (Hrsg.) ; RZYMKOWSKI, Cezary (Hrsg.): *Ro.Man.Sy 13 - Proceedings of the Thirteenth CISM-IFTToMM Symposium, Zakopane, Poland*. Wien, New York : Springer, Juli 2000 (CISM Courses and Lectures 422). – ISBN 3–211–83333–1, S. 331–338
- [FBG+00b] FRIK, Martin ; BUSCHMANN, Axel ; GUDDAT, Martin ; KARATAŞ, Michael ; LOSCH, Dirk C.: Generation, evaluation and visualisation of gait patterns for walking machines. In: ISERMANN, R. (Hrsg.): *1st IFAC-Conference on Mechatronic Systems* Bd. 2. Darmstadt, Germany : International Federation of Automatic Control (IFAC), September 2000, S. 635–640
- [FGKL99] FRIK, Martin ; GUDDAT, Martin ; KARATAŞ, Michael ; LOSCH, Dirk C.: A novel approach to autonomous control of walking machines. In: VIRK, G. S. (Hrsg.) ; RANDALL, M. (Hrsg.) ; HOWARD, D. (Hrsg.): *Proceedings*

- of the 2nd International Conference on Climbing and Walking Robots CLAWAR 99, 13–15 September, Portsmouth, UK. Bury St. Edmunds : Professional Engineering Publishing, 1999, S. 333–342*
- [FGLK98] FRIK, Martin ; GUDDAT, Martin ; LOSCH, Dirk ; KARATAŞ, Michael: Terrain Adaptive Control of the Walking Machine TARRY II. In: *Proc. European Mechanics Colloquium, Euromech 375 – Biology and Technology of Walking*. Munich, Germany, 1998, S. 108–115
- [Fin94] FINNEGAN, James: Building Windows NT-Based Client/Server Applications Using Remote Procedure Calls. In: *Microsoft System Journal* (1994), Nr. 10
- [GF00] GUDDAT, Martin ; FRIK, Martin: Control of Walking Machines with Artificial Reflexes. In: *Advanced Motion of Animals and Machines*. Montreal, Canada, August 2000
- [HM00] HILLER, M. ; MÜLLER, J.: Design und Realisierung des autonomen Schreitfahrwerks ALDURO. In: *VDI-Bericht Nr. 1533: Mechatronik — Mechanisch / Elektrische Antriebstechnik*. Düsseldorf : VDI-Verlag, 29.–30. März 2000, S. 323–334
- [HWF00] HACKERT, R. ; WITTE, H. ; FISCHER, Ms S.: Interaction between motions of the trunk and the limbs and the angle of attack during synchronous gaits of the pika (*Ochontona rufescens*). In: *Advanced Motion of Animals and Machines*. Montreal, Canada, August 2000
- [Kle99] KLEUTGES, Markus: *Modellierung elastischer Handhabungssysteme in der globalen Bahnplanung*. Düsseldorf : VDI-Verlag, 1999 (Fortschritt-Berichte VDI Reihe 8 Nr. 768, Dissertation, Universität Duisburg)
- [Köh90] KÖHLE, Monika: *Neurale Netze*. Wien : Springer, 1990. – ISBN 3–211–82220–8
- [MB01a] MCCORDIE, D. ; BUEHLER, M.: Towards Pronking with a Hexapod Robot. In: BERNIS, K. (Hrsg.) ; DILLMANN, R. (Hrsg.): *Proceedings of the 4th International Conference on Climbing and Walking Robots CLAWAR 2001, 24–26 September, Karlsruhe, Deutschland, 2001*, S. 659–666
- [MB01b] MOORE, E. Z. ; BUEHLER, M.: Stable Stair Climbing in a Simple Hexapod Robot. In: BERNIS, K. (Hrsg.) ; DILLMANN, R. (Hrsg.): *Proceedings of the 4th International Conference on Climbing and Walking Robots CLAWAR 2001, 24–26 September, Karlsruhe, Deutschland, 2001*, S. 603–610

- [MS-96] Microsoft Windows NT 4.0, Hilfdaten Device Driver Kit (DDK). August 1996
- [NQBF97] NELSON, G. M. ; QUINN, R. D. ; BACHMANN, R. J. ; FLANNIGAN, W. C.: Design and Simulation of a Cockroach-like Hexapod Robot. In: *Proceedings of the 1997 IEEE International Conference on Robotics and Automation, Albuquerque, New Mexico, USA, April, 1997*
- [Omr00] Omron Electronics GmbH. Elisabeth-Selbert-Str. 17, 40764 Langenfeld: *Omron Electronic Components*. 2. 2000. – S. 176ff.
- [PC/01] PC/104 Embedded Consortium: *PC/104 Specification*. v2.4. August 2001. – Internet: <http://www.pc104.org>
- [Pie96] PIEKENBROCK, Stefan: *Reaktive Steuerung einer sechsbeinigen Laufmaschine in unbekannter Umgebung*. Aachen : Shaker Verlag, 1996 (Berichte aus der Informatik). – ISBN 3-8265-1313-4
- [Pra00] PRATT, Jerry E.: *Exploiting Inherent Robustness and Natural Dynamics in the Control of Bipedal Walking Robots*, Massachusetts Institute of Technology, Dissertation, 2000
- [PWD91] PFEIFFER, F. ; WEIDEMANN, H.-J. ; DANOWSKI, P.: Dynamics of the Walking Stick Insect. In: *IEEE Control Systems*, 1991, S. 9–13
- [PWD+95] PRATT, Gill A. ; WILLIAMSON, Matthew M. ; DILLWORTH, Peter ; PRATT, Jerry ; UHLAND, Karsten ; WRIGHT, Anne: Stiffness Isn't Everything. Stanford, California, USA, June 1995
- [QNB+01] QUINN, R. D. ; NELSON, G. M. ; BACHMANN, R. J. ; KINSLEY, D. A. ; OFFI, J. ; RITZMANN, R. E.: Insect Designs for Improved Robot Mobility. In: BERNIS, K. (Hrsg.) ; DILLMANN, R. (Hrsg.): *Proceedings of the 4th International Conference on Climbing and Walking Robots CLAWAR 2001, 24–26 September, Karlsruhe, Deutschland*, 2001
- [Rem91] REMANE, Adolf: *Systematische Zoologie / begr. von Adolf Remane; Volker Storch; Ulrich Welsch. Fortgef. von Volker Storch und Ulrich Welsch*. 4., bearb. Auflage. Stuttgart, New York : Gustav Fischer Verlag, 1991. – ISBN 3-437-20464
- [RT93] ROSENBERRY, Ward ; TEAGUE, Jim: *Distributing Applications Across DCE and Windows NT*. First Edition. Sebastopol, Kalifornien : O'Reilly & Associates, Inc., 1993. – 274 S. – ISBN 1-56592-047-3
- [Sch97] SCHMIDT, Wolf-Dieter: *Elektronik*. Bd. 8 : Sensorschaltungstechnik. 1. Auflage. Würzburg : Vogel, 1997. – 280 S. – ISBN 3-8023-1574-X

- [Sch98] SCHMUSCH, Wolfgang: *Elektronik*. Bd. 6 : Elektronische Meßtechnik. 4. Auflage. Würzburg : Vogel, 1998. – 512 S. – ISBN 3–8023–1769–6
- [SP98] STEUER, Josef ; PFEIFFER, Friedrich: Autonomous Control of a Six-Legged Walking Machine. In: *Proc. European Mechanics Colloquium, Euromech 375 – Biology and Technology of Walking*. Munich, Germany, 1998
- [SSI96] SCHMUCKER, U. ; SCHNEIDER, A. ; IHME, T.: Six-legged robot for service operations. In: *EUROBOT 96, Kaiserslautern*, 1996
- [VM99] VISCAROLA, Peter G. ; MASON, W. A.: *Windows NT Device Driver Development*. First Edition. Macmillan Technical Publishing U.S.A, 1999
- [Wei93] WEIDEMANN, Hans-Jürgen: *Dynamik und Regelung von sechsbeinigen Robotern und natürlichen Hexapoden*. Düsseldorf : VDI-Verlag, 1993 (Fortschritt-Berichte VDI Reihe 8 Nr. 362)
- [WHI<sup>+</sup>00] WITTE, H. ; HACKERT, R. ; ILG, W. ; BILTZINGER, J. ; SCHILLING, N. ; BIEDERMANN, F. ; JERGAS, M. ; PREUSCHOFT, H. ; FISCHER, Ms S.: Quadrupedal Mammals as Paragons for Walking Machines. In: *Advanced Motion of Animals and Machines*. Montreal, Canada, August 2000
- [Zel94] ZELL, Andreas: *Simulation Neuronaler Netze*. Addison-Wesley Publishing Company, 1994