

Bibliografía

- [1] Aguilar Joyanes, Luis (1999). Microsoft Visual Basic 6.0. España: Mc Graw Hill
- [2] Álvarez Peredo, Alberto (2004). “Posicionamiento Ultrasónico”. Tesis de la Universidad de las Américas Puebla.
- [3] Angulo Usategui, José M. (1999). Microcontroladores PIC diseño práctico de aplicaciones, (2^{da} Edición). España: Mc Graw Hill
- [4] Creus Solé, Antonio (2002). Instrumentación Industrial, (6^{ta} Edición). México: Alfa Omega
- [5] Cornell, Gary (1994). Manual de Visual Basic 3 para Windows. España: Mc Graw Hill
- [6] Microchip, Inc. (2004). Manual PIC's, EUA: Microchip Tech., Inc.
- [7] Microsoft Press (1998). Microsoft Visual Basic 6.0 Manual del programador. España: Mc Graw Hill
- [8] Mosqueda Flores, Hector (2003). Sistema Mínimo de un Robot de 3 ejes, Tesis de la Universidad de las Américas Puebla.
- [9] Nise Norman S (2002). Sistemas de Control para Ingeniería (1^{ra} Edición). Mexico : CECSA
- [10] Peatman B., John (1988). Design with Microcontrollers. EUA: Mc Graw Hill
- [11] Stephen J. Chapman (2000). Máquinas Eléctricas (3^{ra} Edición). Bogotá, Colombia : Mc Graw Hill
- [12] The Math Works, Inc (2000). MATLAB Language of Technical Computing (Version 6), Using MATLAB Graphics. EUA: The Math Works, Inc
- [13] Tomasi (2003). Sistemas de Comunicaciones Eléctricas (4^{ta} Edición). México : Prentice may
- [14] The Math Works, Inc (2000). HELP. EUA: The Math Works, Inc

Manuales y Hojas de Especificaciones proporcionados por páginas de Internet:

- [15] <http://www.superrobotica.com>
- [16] <http://www.mouser.com.beiduncan>
- [17] <http://www.beiduncan.com>
- [18] <http://www.acrome.com>
- [19] <http://www.x-robotics.com>
- [20] <http://www.microchip.com>

[21] <http://edu.comisiones/industria.net>

[22] <http://www.mathworks.com/>