

Referencias



[← índice](#)
[figuras](#)
[tablas](#)
[1](#)
[2](#)
[3](#)
[4](#)
[5](#)
[6](#)
[7](#)
[A](#)
[B](#)
[C](#)
[referencias →](#)

- [1] Barrientos Antonio, Peñín Luis.F, Balaguer Carlos, Aracil Rafael.. Fundamentos de Robótica. Mc Graw Hill. Madrid 1997.
- [2] Coiffet, Philippe. Robot Technology. Volume1 : Modelling an Control. Prentice Hall 1983.
- [3] Craig John J. Introduction to Robotics. Addison–Wesley 1986
- [4] Goetsch Davis L. Advanced manufacturing technology. Delmar Publishers. New York 1990.
- [5] Lozano–Perez T. Handey: a robot task planner. MIT Press. London. 1992.
- [6] Rumbaugh James, Blaha M., Premerlani W., Eddy F., Lorensen W. Object–Oriented Modelling and Design. Prentice Hall. 1991
- [7] Young K., Benanton J. Off–line Programming of Robots Using a 3D Graphical Simulation System. Springer–Verlag 1998.

[← índice](#)
[figuras](#)
[tablas](#)
[1](#)
[2](#)
[3](#)
[4](#)
[5](#)
[6](#)
[7](#)
[A](#)
[B](#)
[C](#)
[referencias →](#)



Razo Rodríguez. A. F. 1999. **ROBIN: Herramienta gráfica de simulación de robots industriales en un ambiente virtual.** Tesis Licenciatura. Ingeniería en Sistemas Computacionales. Departamento de Ingeniería en Sistemas Computacionales, Escuela de Ingeniería, Universidad de las Américas–Puebla. Diciembre.
 Derechos Reservados © 1999, Universidad de las Américas–Puebla.

