

REFERENCIAS BIBLIOGRÁFICAS

- [1] Fu, K. S, Gonzalez, R. C, y Lee, C. S. “Robotics: Control, sensing, vision and intelligence” New York, 1987
- [2] Kowalski, Robert. Lógica, programación e inteligencia artificial. Madrid, 1986.
- [3.] Guillet, George. Cinemática de las máquinas. México. 1993
- [4] Chávez, José A. “Análisis y desarrollo de técnicas para la exploración de un ambiente desconocido por un robot móvil”. Tesis. Universidad de las Américas – Puebla. 2001
- [5] “Zasprom – Aspirador Robot” Zasprom.com. Acceso 26 Mar. 2007
<http://www.zasprom.com/aspirador_robot/ >
- [6] “Benemérita Universidad Autónoma de Puebla FCE” Kim.ece.buap.mx. Acceso 19 Mar. 2007 <<http://kim.ece.buap.mx/prof/dmocencagua/sumobot.htm>>
- [7] “Pontificia Universidad Católica del Perú” Pucp.edu.pe Acceso 19 Mar. 2007
<<http://www.pucp.edu.pe/concurso/robotsoccer/>>
- [8] “Página de UPM-DISAM” Disam.upm.es. Acceso 19 Mar. 2007
<<http://www.disam.upm.es/~ceabot/normas.pdf>>
- [9] “Fire Fighting Home Robot Contest” Trincoll.edu. Acceso 3 Feb. 2007
<<http://www.trincoll.edu/events/robot>>
- [10] “Sensor térmico de 8 pixeles con barrido” Superrobotica.com. Acceso 26 Mar. 2007 < <http://www.superrobotica.com/S320085.htm> >
- [11] “Aula Escolar Europea” Aula-ee.com/. Acceso 19 Mar. 2007
><http://www.aula-ee.com/webs/labirints/castella/res.htm>>

[12] Bolton, W. Mecatrónica: Sistemas de control electrónico en la ingeniería mecánica y eléctrica. México. 2006

[13] Floyd, Thomas, y Buchla David. Fundamentals of analog circuits. New Jersey, 2002